

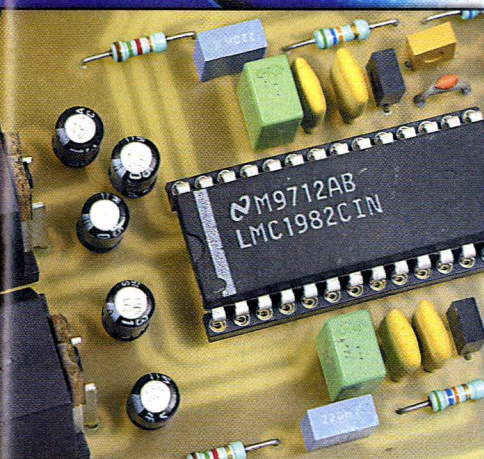
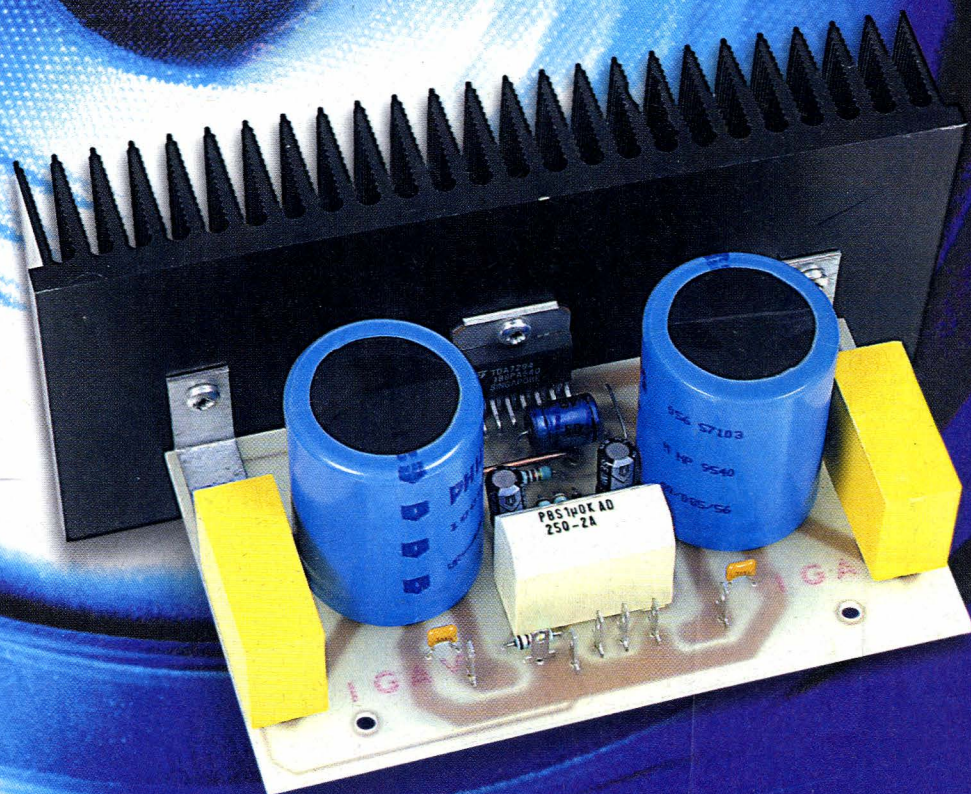
ELECTRONIQUE PRATIQUE

5€

Juillet / Août 2002 ■ www.electroniquepratique.com

Ampli Hi-Fi

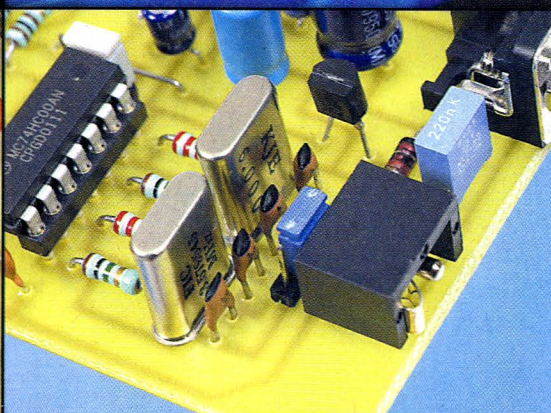
ÉQUIPÉ DU TDA7294
70W efficaces



Contrôle de tonalité programmable



Courants porteurs



Lecteur de cartes

RETROUVEZ AUSSI :

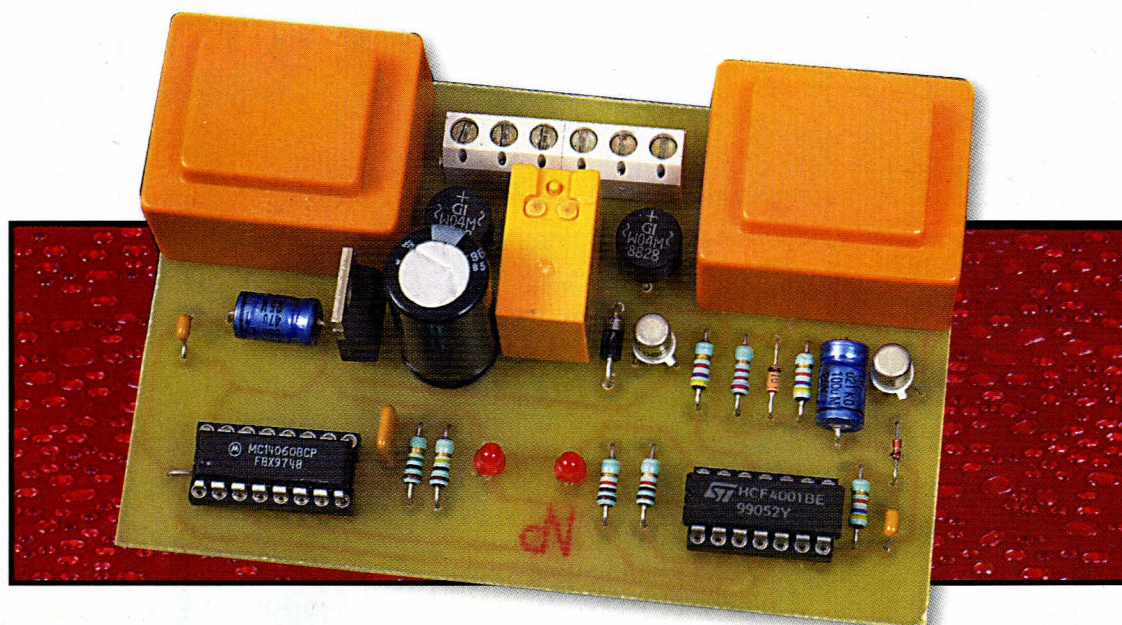
- ↳ Détecteur de points d'acupuncture
- ↳ Programmeur de cartes à puce

FRANCE : 5,00€ • DOM SURF : 5,70€
BEL : 5,50€ • CH : 8,50FS
CAN : 5,95\$ CAN • ESP : 5,20€
GR : 5,50€ • TUN : 4,7 DT
LUX : 5,50€ • MAR : 50 DH
PORT : 5,50€

T 02437 - 267 - F: 5,00 € - RD



Commande automatique d'aération d'un local



Il est souvent nécessaire d'installer un aérateur dans des locaux tels que salles d'eau, caves, celliers, WC. Le problème réside dans la commande électrique de ce dernier. En effet, pour des raisons de simplification, on le couple souvent en parallèle avec l'éclairage du local en question. Une telle disposition présente un inconvénient certain : celui de couper l'aération beaucoup trop tôt pour être efficace, au moment où on quitte le local.

Le montage que nous vous proposons résout définitivement ce problème, étant donné qu'il introduit dans la commande de l'aérateur une temporisation de l'ordre du quart d'heure, après l'extinction de la lumière.

Le fonctionnement (figure 1)

Alimentation

L'énergie est prélevée du secteur 220V par l'intermédiaire d'un transformateur qui délivre sur son enroulement secondaire un potentiel alternatif de 12V.

Un pont de diodes redresse les deux alternances, tandis que la capacité C_1 réalise un premier filtrage. Sur la sortie du régulateur 7809, on relève un potentiel continu stabilisé à 9V. La capacité C_2 effectue un complément de filtrage et le condensateur C_3 découple l'alimentation du montage proprement dit.

Détection de l'alimentation de l'éclairage

L'enroulement primaire d'un second transformateur est directement à brancher sur l'éclairage du local concerné. Sur l'enroulement secon-

daire, on relève un potentiel alternatif de 12V dont un second pont de diodes redresse également les deux alternances. La capacité C_4 effectue le filtrage si bien que l'on obtient, sur l'armature positive de cette dernière, un potentiel à allure ondulée de l'ordre de 15V environ. Le transistor T_1 a sa base maintenue à un potentiel fixe de 10V grâce à la diode zéner DZ parcourue par un courant limité par R_1 . Compte tenu des potentiels de jonction de T_1 et de la diode D_1 , on recueille sur la cathode de D_1 un potentiel continu et stabilisé, légèrement inférieur à 9V. Cette valeur passe, bien entendu, à 0V en cas de non-alimentation de l'éclairage.

Alimentation de l'aérateur

Les portes NOR III et IV forment une bascule R/S (Set/Reset). Si on soumet, même fugitivement, l'entrée 8 à un état haut, la sortie 11 de la bascule passe à un état haut stable. Cette situation durera aussi longtemps que l'entrée 13 reste soumise à un état bas. Le transistor T_2 est maintenant saturé. Il comporte, dans son circuit collecteur, le bobinage d'un relais qui se ferme aussitôt. Ses contacts «repos/travail» alimentent directement

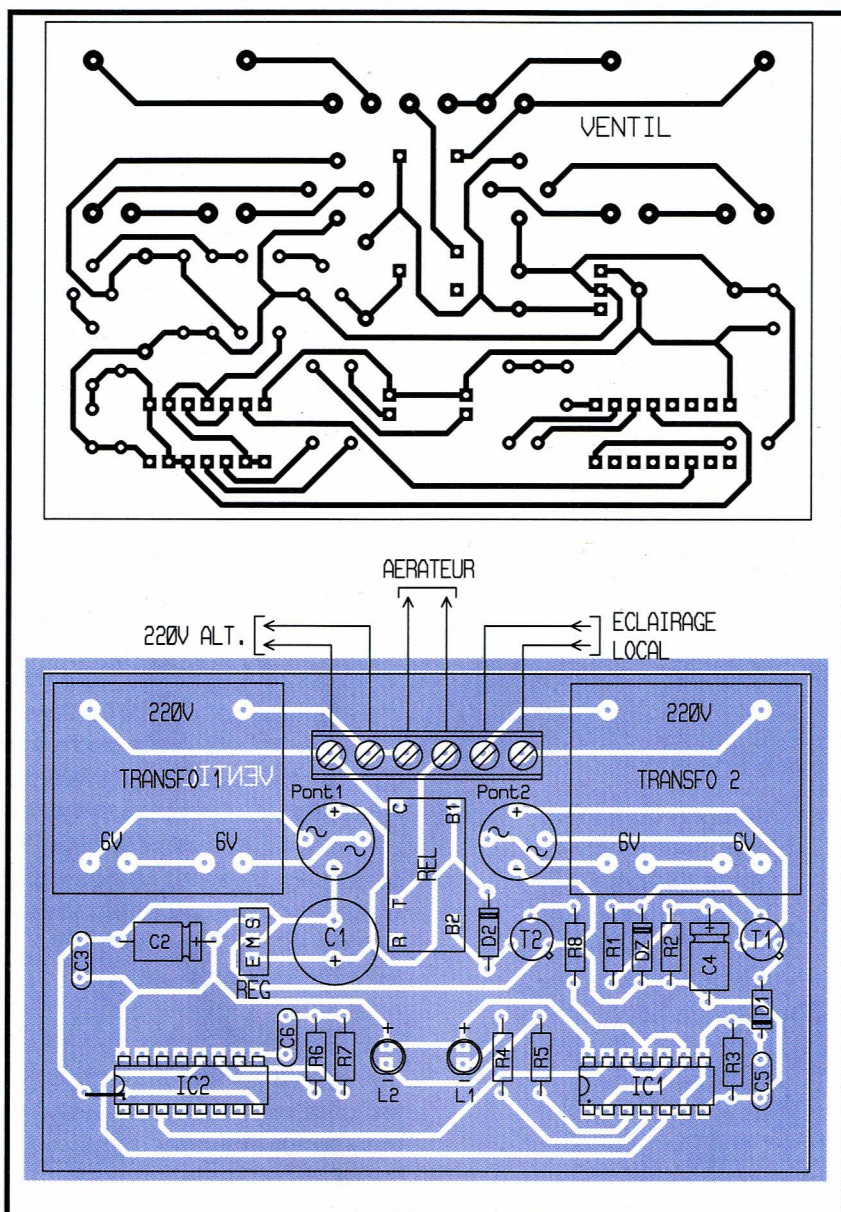
l'aérateur du local. La diode D_2 protège T_2 des effets liés à la surtension de self qui se manifestent surtout lors des coupures. A noter que la bobine du relais est directement alimentée par le potentiel 12V disponible sur l'armature positive de C_1 .

Tant que l'éclairage reste allumé, la sortie de la porte NOR II présente un état bas ; il en résulte l'allumage de la LED L_1 qui est donc le témoin de la détection de l'éclairage. La sortie de la porte NOR I est également à l'état bas, ce qui a pour conséquence l'allumage de la LED L_2 , signalisant l'alimentation de l'aérateur.

Enfin, dans cette situation, l'entrée «Reset» du compteur IC_2 dont nous parlerons au prochain paragraphe étant soumise à un état haut, le compteur est en état de blocage.

Coupure de l'éclairage

Dès que l'alimentation de l'éclairage cesse, le potentiel auquel est soumise l'entrée «Reset» du compteur IC_2 tombe à une valeur nulle. La sortie de la porte NOR II passe alors à l'état haut si bien que la LED L_1 s'éteint. En revanche, la sortie de la bascule R/S reste à l'état haut pour le moment.



3

Tracé du circuit imprimé

1,3 mm, afin de les adapter au diamètre des connexions des composants généralement plus volumineux auxquels ils sont destinés.

Implantation des composants (figure 4)

Après avoir mis en place l'unique strap de liaison, on implantera les diodes, les résistances et les supports des circuits intégrés. On terminera par les composants de plus grande épaisseur. Attention à l'orientation des composants polarisés tels que les capacités électrolytiques, les diodes, les LED et les circuits intégrés.

Le montage ne nécessite aucun réglage particulier et son fonctionnement est immédiat.

R. KNOERR

4

Implantation des éléments

Nomenclature

1 strap

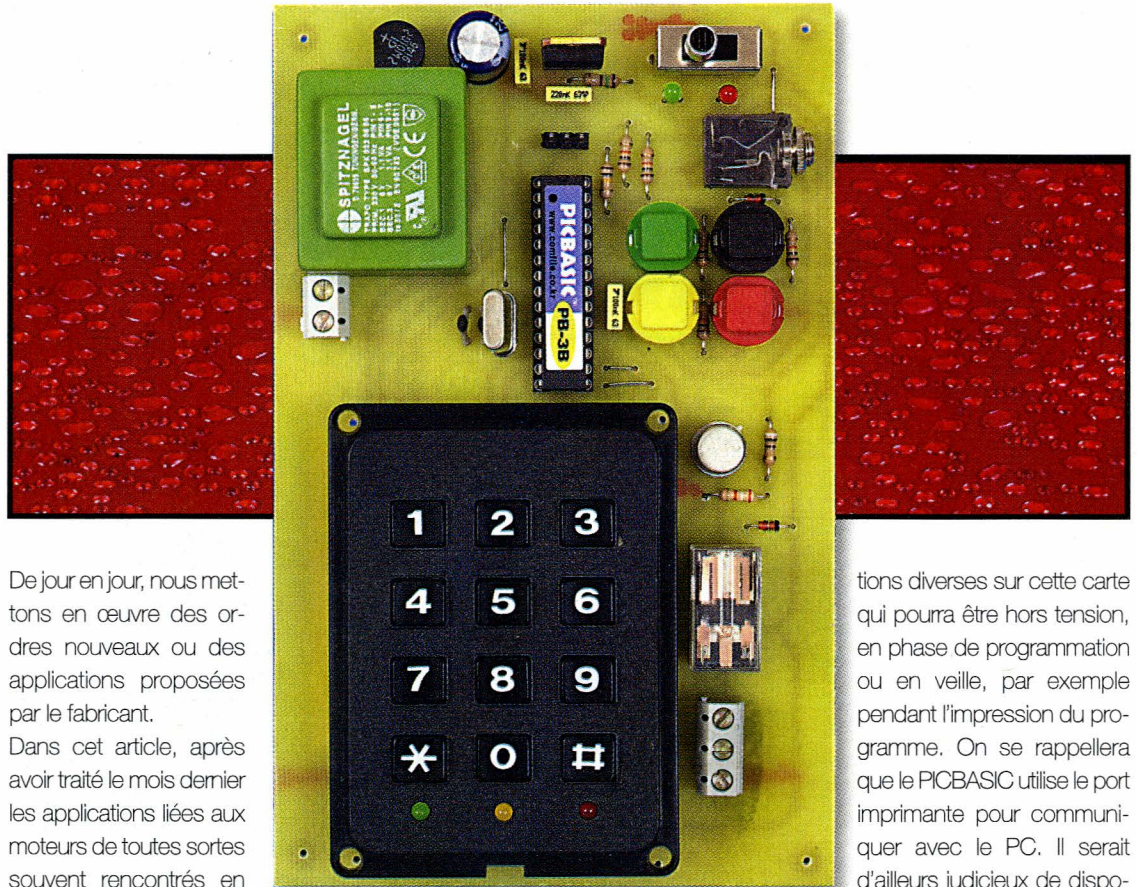
- R₁ : 2,2 kΩ (rouge, rouge, rouge)
- R₂, R₃ : 47 kΩ (jaune, violet, orange)
- R₄, R₅ : 1 kΩ (marron, noir, rouge)
- R₆ : 1 MΩ (marron, noir, vert)
- R₇ : 100 kΩ (marron, noir, jaune)
- R₈ : 4,7 kΩ (jaune, violet, rouge)
- D₁ : diode-signal 1N4148
- D₂ : diode 1N4004
- DZ : diode zéner 10V/0,5W
- L₁, L₂ : LED rouges Ø 3
- Pont 1 et 2 : ponts de diodes 500mA
- REG : régulateur 9V (7809)
- C₁ : 2200 µF/25V électrolytique, sorties radiales
- C₂ : 47 µF/10V électrolytique
- C₃ : 0,1 µF céramique multicouches
- C₄ : 100 µF/10V électrolytique
- C₅ : 1 nF céramique multicouches
- C₆ : 0,47 µF céramique multicouches
- T₁, T₂ : transistors NPN BC108, 2N2222
- IC₁ : CD4001 (4 portes NOR)
- IC₂ : CD4060 (compteur binaire 14 étages)
- 1 support 14 broches
- 1 support 16 broches
- Transfo 1 et 2 : transformateurs 220V/2x6V/1VA
- REL : relais 12V/1RT (type National)
- 2 borniers soudables de 3 plots



utilisation de composants classiques

PICBASIC (suite)

Claviers, touches et afficheur à LED



Nous poursuivons notre découverte des immenses possibilités du microcontrôleur PB-3B de COMFILE Technology. Vous avez sans doute déjà apprécié sa déconcertante facilité à savoir tout faire et, surtout, à accepter une programmation aisée à l'aide d'un langage BASIC adapté. Les non-spécialistes du langage assembleur se réjouissent car, enfin, ils ne sont pas oubliés et peuvent mener à bien leurs applications les plus sophistiquées avec une relative simplicité.

De jour en jour, nous mettons en œuvre des ordres nouveaux ou des applications proposées par le fabricant. Dans cet article, après avoir traité le mois dernier les applications liées aux moteurs de toutes sortes souvent rencontrés en robotique, nous vous proposons de faire connaissance avec des entrées très spéciales ; à savoir la gestion de plusieurs touches à l'aide d'une seule entrée A/N ou, encore, la mise en service d'un clavier matriciel pouvant comporter jusqu'à 16 touches (bien que nous n'ayons développé ici qu'un modèle à 12 touches). Un seul ordre BASIC suffira pour vous convaincre du véritable potentiel de ce nouveau microcontrôleur PB-3B en train de faire évoluer, dans le bon sens, le paysage de l'électronique de loisirs. Nous vous dévoilerons également la manière de procéder pour utiliser un bloc de 4 afficheurs 7 segments à LED relié au circuit principal par 3 fils seulement (décidément le mode série est à l'honneur ici !). Bien entendu, quelques programmes très didac-

tiques seront proposés dans notre article, pour une incitation à l'expérimentation qui vous permettra très vite de développer vos propres programmes.

Le schéma électronique

Il est donné à la **figure 1** et comporte surtout, en bonne place, notre circuit PB-3B en boîtier DIL 28 étroit monté sur un support comme il se doit. L'alimentation +5V, impérative, est toujours confiée à une section comportant transformateur, pont moulé et régulateur 7805, sans oublier les indispensables condensateurs de filtrage. Comme à l'habitude, nous avons disposé un inverseur avec 2 LED, verte et rouge, pour faciliter les raccordements et manipula-

tions diverses sur cette carte qui pourra être hors tension, en phase de programmation ou en veille, par exemple pendant l'impression du programme. On se rappellera que le PICBASIC utilise le port imprimante pour communiquer avec le PC. Il serait d'ailleurs judicieux de disposer sur le port LPT1, par exemple, d'un commutateur de liaison imprimante à 2 positions (PIC ou PRINT), ce qui est tout de même plus confortable que de débrancher sans arrêt le câble de programmation. Sur la carte principale, nous avons conservé le principe d'un ensemble M/F jack 3,5 mm pour relier les 3 fils (Pcout, Pcin et Gnd) vers le PC. Un simple coup d'œil sur le schéma suffira à se rendre compte que de nombreuses possibilités sont offertes sur notre carte :

- le résonateur piézo, situé d'ailleurs sous le clavier, est relié au port I/O 17.
- le port I/O 0, qui permet des conversions A/N, est utilisé par les 4 poussoirs S₁ à S₄ associés à quelques résistances.
- le petit relais 6V, piloté par le transistor T₁, est relié sur la sortie 20 du μ C.

Décodage d'un clavier matriciel

Les ports 8 à 11 sont destinés aux colonnes, alors que les ports 12 à 15 se chargent des lignes. L'instruction BASIC PADIN(1) effectue un véritable "scanning" des touches et vous restituera une valeur

spécifique à la touche sollicitée. Un problème se pose toutefois : si vous disposez d'un clavier dont les écritures sur les touches sont quelconques et fantaisistes, il sera très facile de procéder à une conversion après lecture, grâce à l'utilisation de l'instruction TABLE, exploitée dans nos programmes.

Un symbole alphanumérique sera, par exemple, converti en un nombre quelconque et pourra ensuite être traité par le programme BASIC. Avant conversion, notre clavier retournera la valeur 7 si vous pressez la touche 5, ou la valeur 9 si vous enfoncez la touche*.(voir **tableau 3**)



<pre> 'prog20 'but : décodage d'un clavier 3 x 4 DIM X as byte , N as integer, J as byte DEB: X = PADIN(1) N = X J = TABLE(X,22,33,9,6,3,0,8,5,2,44,7,4,1) N = J IF J > 10 THEN GOSUB EFF ELSE GOTO SUI GOTO DEB SUI: SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HFB,N,H,N,L] GOTO DEB EFF: FOR X = 1 TO 4 SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HA4] SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,X," "] NEXT X RETURN </pre>		<pre> 'scanning des touches mode byte ' conversion byte en integer 'tableau de conversion pour afficher '...la valeur effectivement inscrite sur la touche actionnée . 'N prend sa vraie valeur à partir du tableau X 'non-affichage des chiffres > 10 'branchement lecture clavier 'affichage valeur de touche, MSB puis LSB 'branchement lecture clavier 's/prog d'effacement 'déclaration du module 0 de 4 digits 'écriture d'un "blanc" dans chaque digit 'fin du s/prog Effacement </pre>
---	--	--

Dans le programme suivant, la variable X ou code aléatoire sur 4 chiffres est configurée

en mode integer sur 2 octets, H et L. Le tirage toléré du code sera compris entre 10

et 9999 suivant le **tableau 4**.



<pre> 'prog21 ' but : générateur aléatoire d'un nombre à 4 chiffres DIM X as integer, N as byte DEB: FOR N = 1 TO 10 X = RND(0) NEXT N IF X < 10 OR X > 9999 THEN GOTO DEB SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HA4] SEROUT 1,103,0,0,[&HE0,&HFB,X,H,X,L] DELAY 300 GOTO DEB </pre>		<pre> 'faire tourner le générateur aléatoire 10 fois 'nombre compris entre 10 et 9999 ? 'déclarer le module afficheur SGN-S4 'afficher en BCD le nombre tiré 'délai de 300ms 'nombre suivant </pre>
--	--	--

Serrure électronique

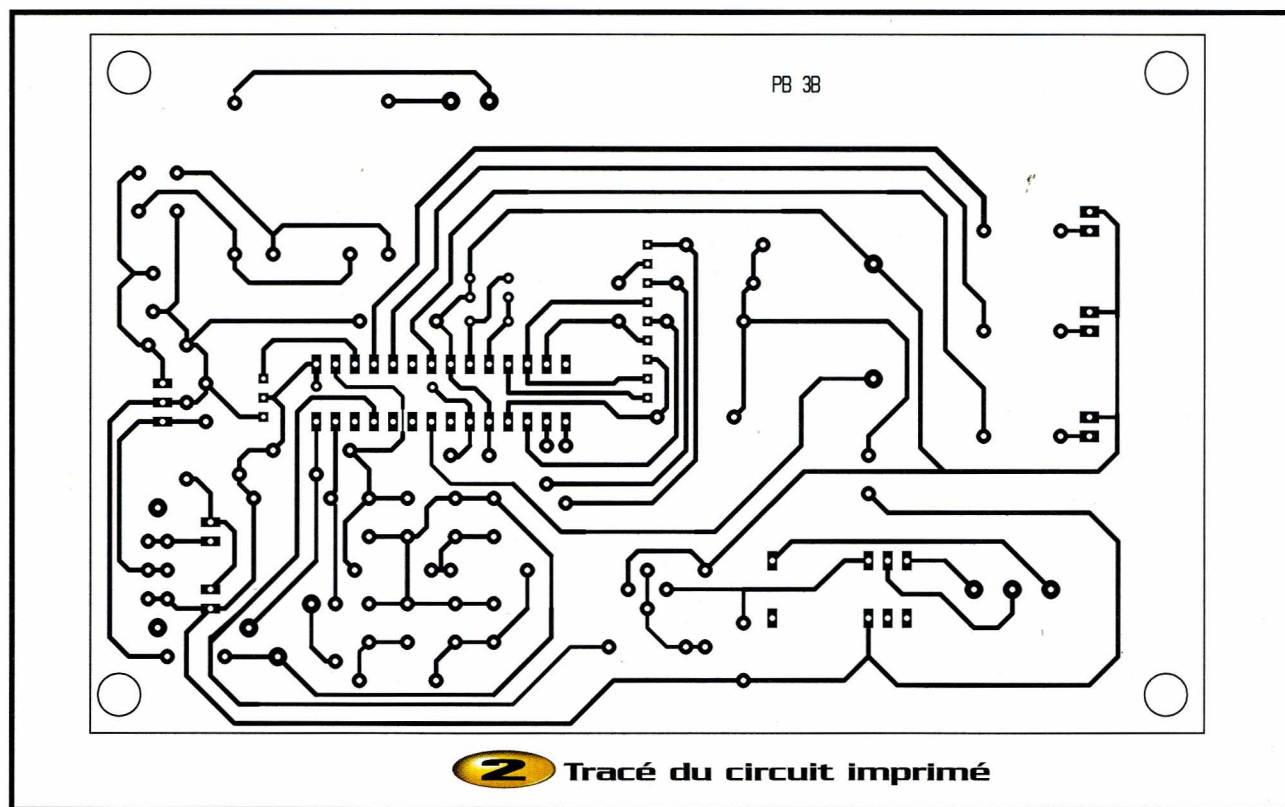
Nous ne pouvons pas clore cet article sans vous proposer l'étude d'une petite serrure à touches, relativement complète, puisque dotée d'affichage à LED et d'une sonorisation d'alarme en cas de tentative de fraude sur le clavier, après de nombreuses frappes inexactes. Une touche débute la lecture du code, une autre stoppe l'alarme sonore. (voir **tableau 5**)

Au terme de cette série d'initiation, nous ne doutons pas que votre intérêt pour le PIC-BASIC n'a fait que se renforcer et, avec les quelques exemples proposés, il vous est à présent facile de mettre au point, SEULS, vos propres programmes.

Vous pourriez également les proposer aux autres lecteurs intéressés par le biais de votre revue ou sur notre site Internet



de plus en plus d'adeptes pour le PB-3B



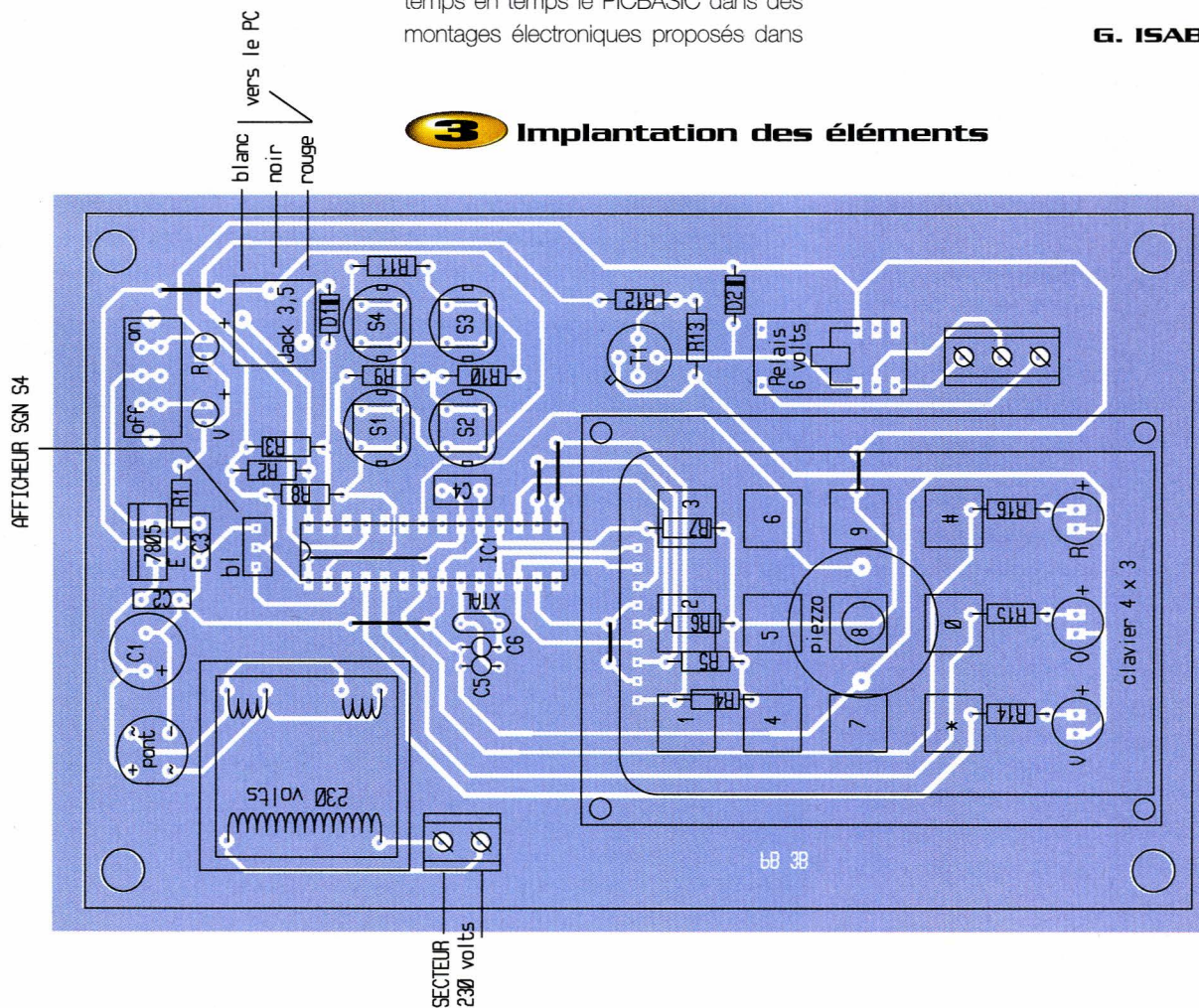
www.electroniquepratique.com. Nous ne

serions pas étonnés de voir apparaître de temps en temps le PICBASIC dans des montages électroniques proposés dans

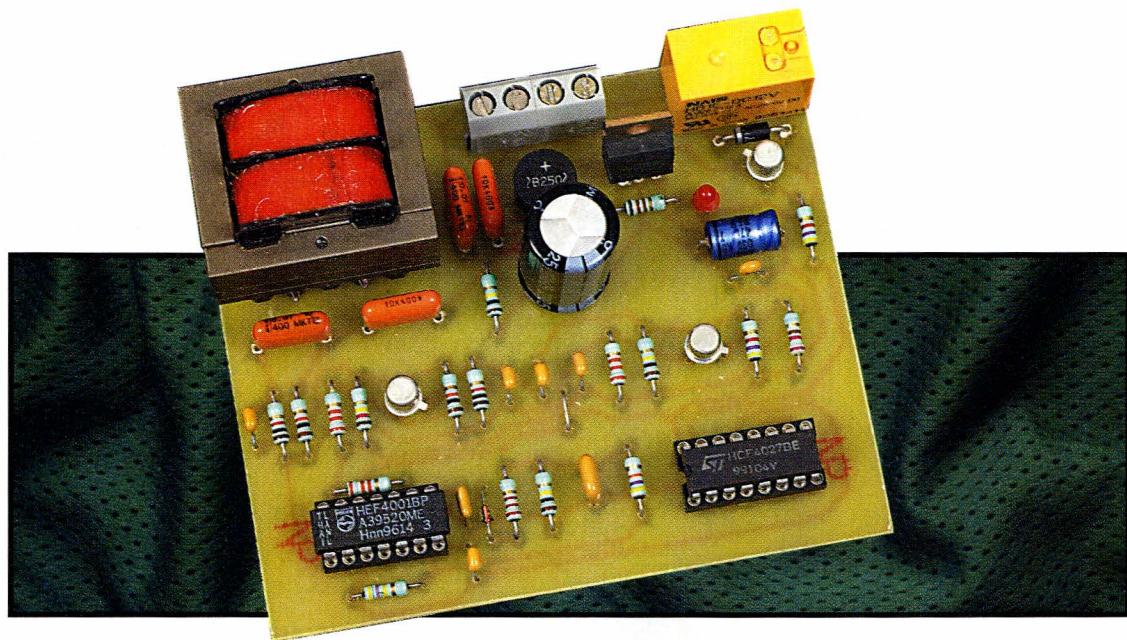
ces pages. Bonne programmation !

G. ISABEL

3 Implantation des éléments



Une télécommande grâce au **secteur 220V**



Lorsque l'on ne dispose dans un local que de prises de courant, voire simplement de la présence du secteur, il n'est pas aisé d'y installer l'éclairage sans casser du plâtre, à cause de la nécessité de prévoir le câblage adapté pour le branchement de l'interrupteur de commande. Ce montage réglera favorablement le problème en faisant simplement appel aux fils du secteur de distribution pour véhiculer des courants de télécommande.

Le récepteur sera directement relié à n'importe quelle prise de courant. Il en est de même pour l'émetteur. On avouera qu'il semble difficile de faire plus simple...

Le fonctionnement

L'émetteur (figure 1)

Alimentation

L'énergie est, bien entendu, fournie directement par le secteur lui-même par l'intermédiaire du bouton-poussoir de commande BP. Le couplage capacitif est assuré par la capacité C_1 . Une première alternance (que nous appellerons positive par convention) traverse C_1 et la résistance de limitation R_1 pour charger la capacité C_2 via D_2 . La diode zéner DZ_1 limite le potentiel disponible sur l'armature positive à 12V. Lors de l'alternance suivante (négative toujours par convention), la diode D_1 shunte l'alimentation située en aval de D_2 et permet ainsi à la capacité C_1 de se décharger (et même de se charger dans l'autre sens) afin d'être prête pour affronter un nouveau cycle. La diode D_2 empêche la décharge de C_2 vers l'amont.

Sur l'armature positive de C_2 , on relève ainsi un potentiel quasi continu, légèrement ondulé, de 12V qui constitue l'alimentation de l'émetteur. Enfin, la résistance R_2 permet la décharge de C_1 dès que la sollicitation s'achève.

Cette précaution peut éviter de bien désagréables secousses à l'opérateur imprudent qui viendrait à toucher par inadvertance la connexion d'un composant.

Base de temps de la modulation

Les portes NAND III et IV forment un oscillateur astable. Celui-ci délivre sur sa sortie un signal carré asymétrique à cause de l'action de la diode D_3 . La période du signal en question est de l'ordre de 0,8 ms ce qui correspond à une fréquence de modulation de 1250 Hz. La durée des états hauts de ce signal est d'environ de 0,15 ms, soit un rapport cyclique de près de 20 %.

Base de temps de la porteuse

Les portes NAND I et II constituent un oscillateur commandé. Lors des états bas présentés sur l'entrée 2, l'oscillateur est bloqué. En revanche, dès que cette entrée est soumise à un

état haut, on relève sur la sortie un signal carré caractérisé par une période de l'ordre 10 μ s, soit 100 kHz. C'est ce signal qui fait office de porteuse.

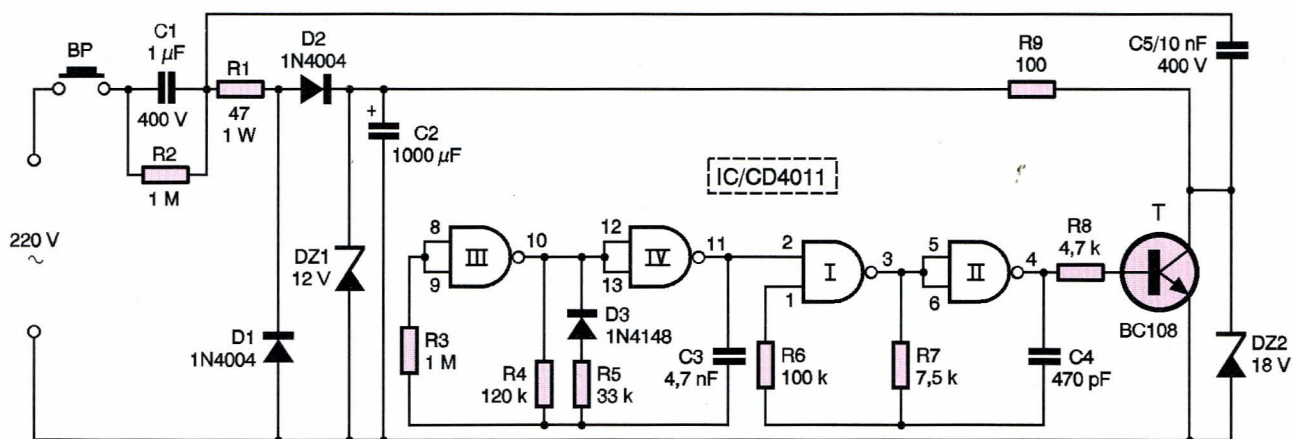
Amplification et émission

Le signal issu de la sortie de la porte NAND II est amplifié en puissance par le transistor T qui comporte dans son circuit collecteur la résistance de limitation R_3 . Grâce au couplage assuré par la capacité C_5 , le signal ainsi amplifié est injecté dans le réseau de distribution 220V. La diode zéner DZ_2 protège le transistor T de tout risque de surtension éventuelle en provenance du secteur.

Le récepteur (figures 2 et 3)

Alimentation

Il s'agit d'une alimentation tout à fait classique. L'énergie provient du secteur par l'intermédiaire d'un transformateur qui délivre un potentiel de 12V sur son enroulement secondaire. Un pont de diodes redresse les deux alternances et C_1 effectue un premier filtrage. Sur la sortie du régulateur 7809, on obtient un potentiel continu stabilisé à 9V. La



1 Schéma de principe de l'émetteur

capacité C_2 complète le filtrage et C_3 fait office de capacité de découplage.

Détection du signal de télécommande

Les capacités C_4 et C_5 couplent la partie basse tension du récepteur sur le secteur. Le signal est ensuite pris en compte par un réseau de filtrage RC constitué par l'ensemble R_2 , R_5 , R_7 / C_6 , C_7 . Le transistor NPN T_2 est monté en émetteur commun. Il assure l'amplification nécessaire. On notera que la résistance d'émission est découplée par C_9 pour un meilleur gain. De plus, il est indispensable de retenir un transistor de classe C, caractérisé par un gain supérieur à 600. Le signal ainsi amplifié est disponible sur le collecteur de T_2 .

Traitement du signal de télécommande

Le transistor PNP T_3 , monté également en émetteur commun, a sa base polarisée de façon telle qu'en l'absence de signal d'entrée, le potentiel au niveau du collecteur est nul. Par contre, dès que le signal issu de l'étage précédent se manifeste, on peut observer sur le collecteur de T_3 une succession d'impulsions positives à la fréquence de modulation de 1,25 kHz générée par l'émetteur. La porteuse de 100 kHz a disparu étant donné le filtrage réalisé par C_{11} .

Les portes NOR III et IV forment une bascule monostable. Elle délivre sur sa sortie une suite d'états hauts caractérisés par une durée d'environ 0,5 ms qui sont aus-

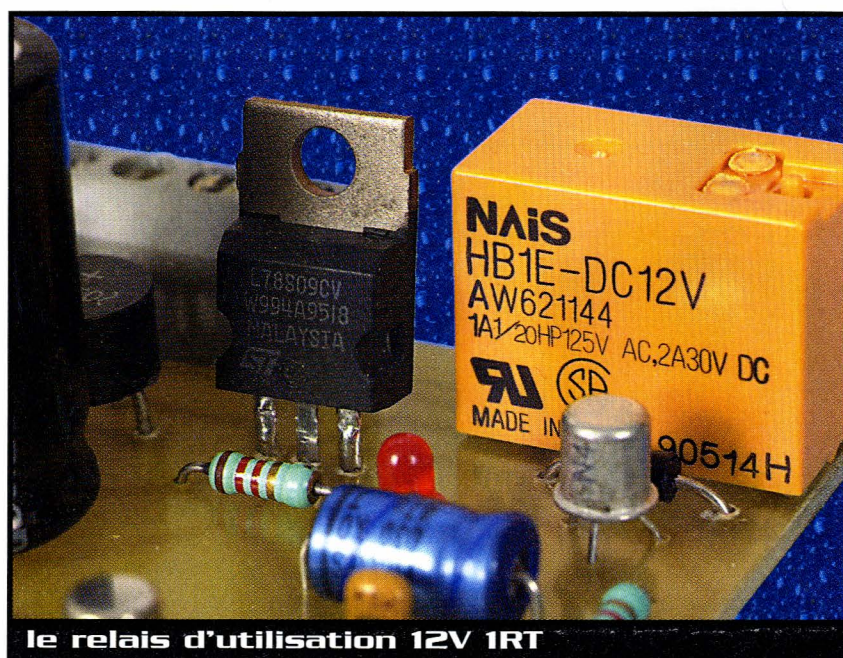
sitôt pris en compte par le dispositif intégré que constituent D_2 , R_{16} , R_4 et C_{14} . Lors des états hauts, la capacité C_{14} se charge à travers R_{16} et ne peut se décharger que par R_4 , de valeur beaucoup plus importante. Il en résulte, au niveau de l'armature positive de C_{14} , un état haut permanent qui subsiste tant que l'on appuie sur le bouton-poussoir de télécommande de l'émetteur.

Cet état haut est dirigé ensuite vers un trigger de Schmitt formé par les portes NOR I et II ainsi que par ses résistances périphériques R_{17} et R_{18} . Ce dispositif confère au signal ainsi traité des fronts montant et descendant bien verticaux.

Commande du relais d'utilisation

Le circuit intégré référencé IC_2 contient deux bascules JK dont une seule est utilisée dans la présente application. Pour chaque état haut en provenance du trigger, la sortie Q1 change d'état. Lorsque cette sortie est à l'état haut, le transistor T_1 est actif. Il comporte dans son circuit collecteur la bobine du relais d'utilisation. Ce dernier, en se fermant, alimente directement le récepteur concerné par la télécommande par le biais des contacts «commun/travail» du relais. La diode D_1 protège le transistor des effets de surtension de self. Lorsque le relais est fermé, la LED L signale par son allumage que le récepteur est alimenté. La bobine du relais est directement alimentée par le potentiel de 12V filtré, disponible sur l'armature positive de C_1 .

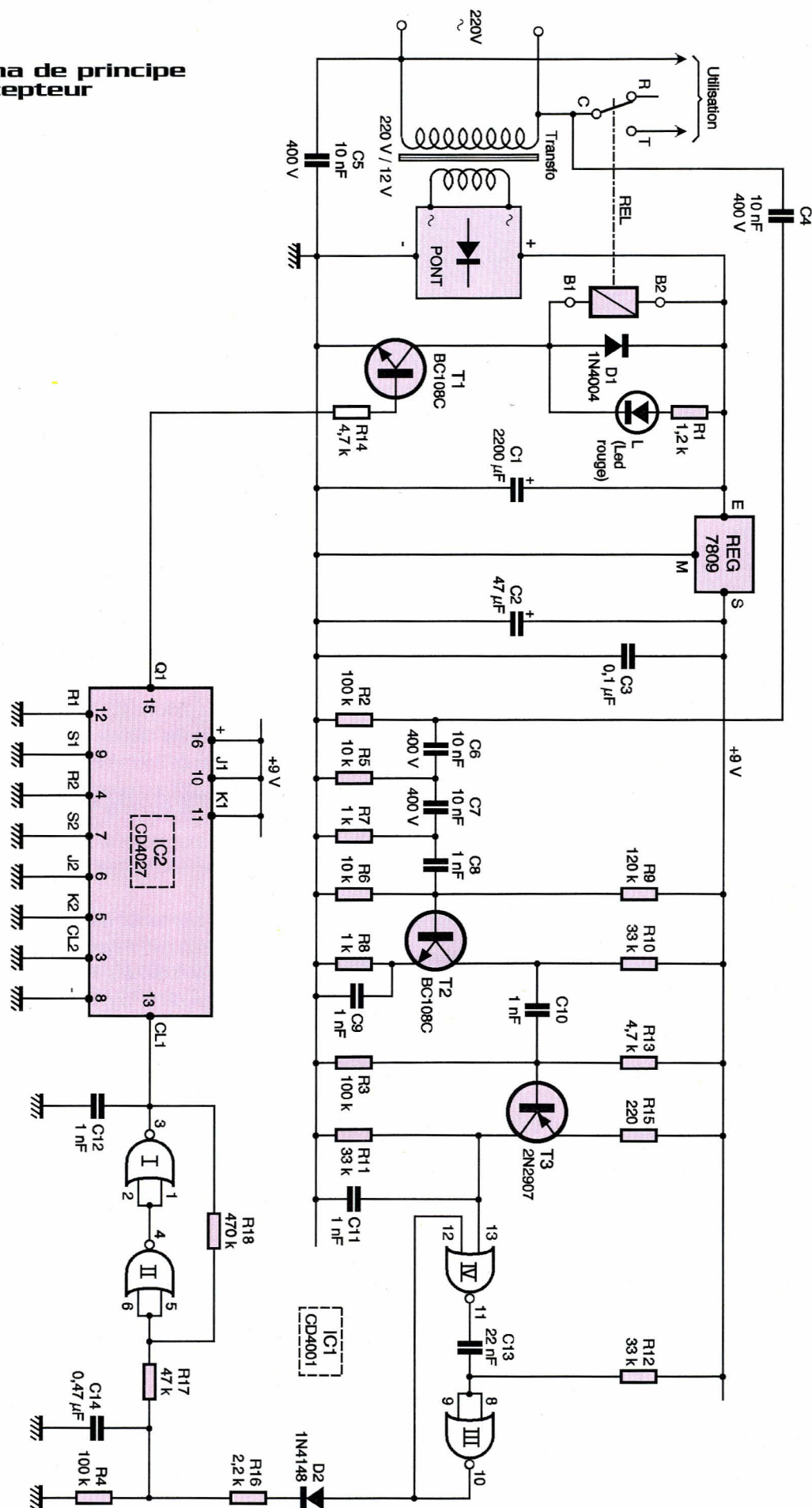
La télécommande fonctionne ainsi à la manière d'un télérupteur : chaque action sur

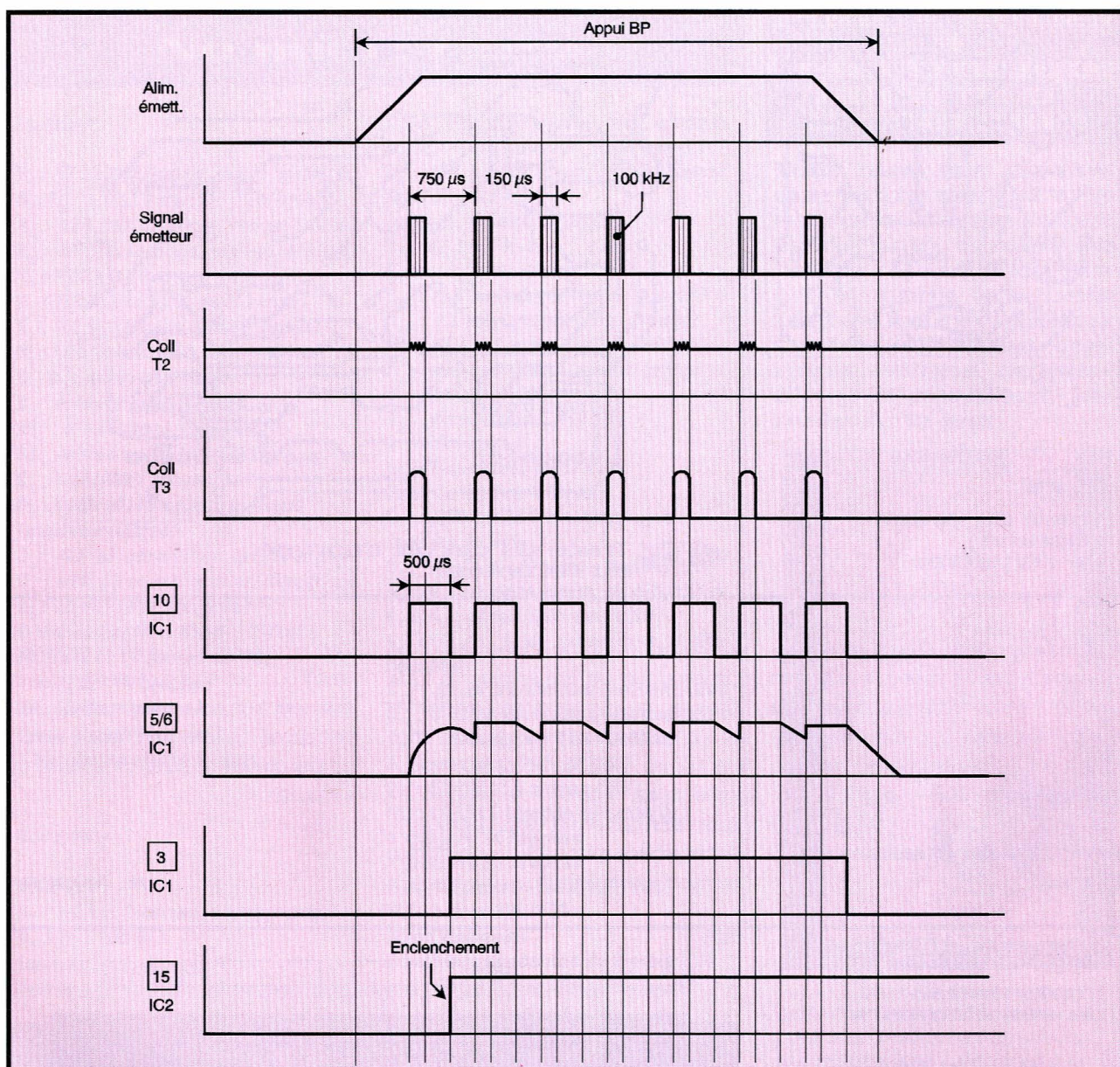


le relais d'utilisation 12V 1RT

2

Schéma de principe du récepteur





3

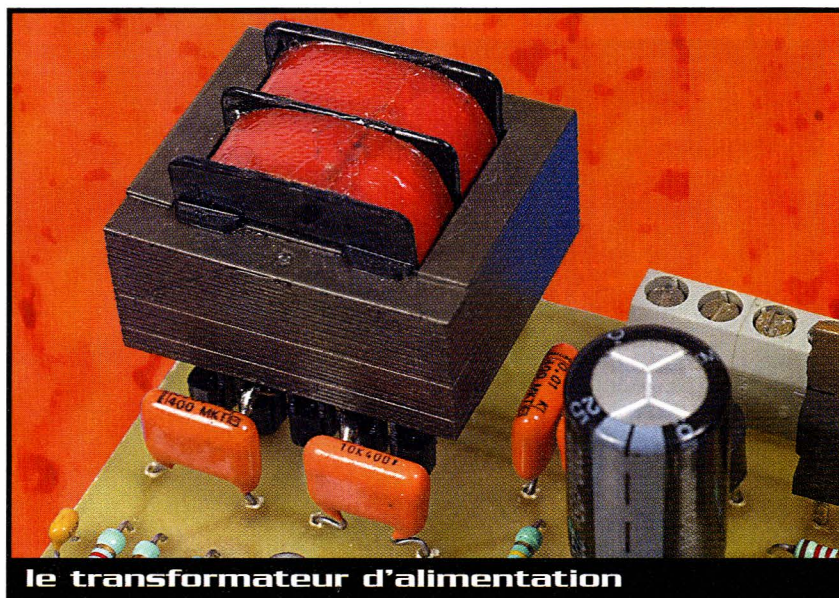
Chronogrammes

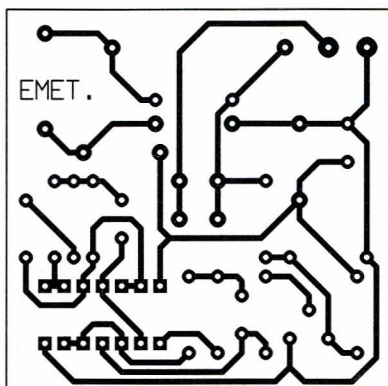
le bouton-poussoir a pour effet de commander alternativement soit l'activation, soit la désactivation du récepteur d'utilisation.

La réalisation

Circuits imprimés (figure 4)

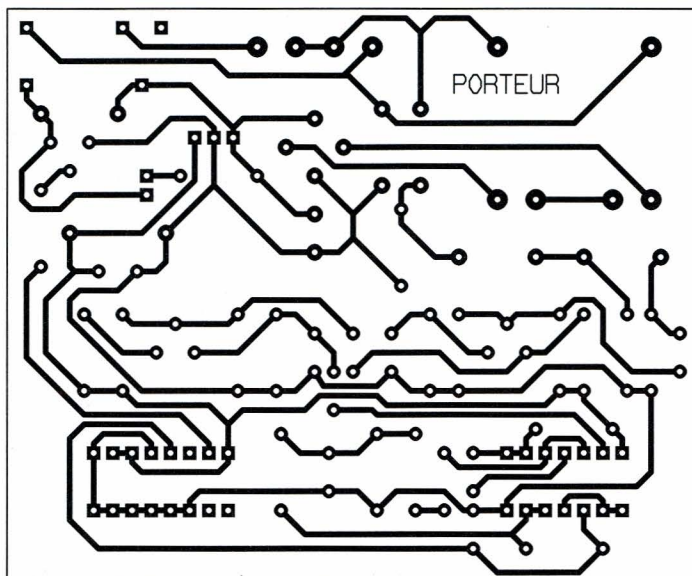
Leur réalisation ne pose pas de problème particulier. On fera appel aux procédés usuels : confection de typons ou encore méthode de reproduction photographique. Après gravure dans un bain de perchlorure de fer, il est important de bien rincer les





4a

Tracé du circuit imprimé de l'émetteur



4b

Tracé du circuit imprimé du récepteur

modules à l'eau tiède. Par la suite, il y a lieu de percer toutes les pastilles à l'aide d'un foret de 0,8 mm. Certains trous seront à agrandir de manière à les adapter aux diamètres des connexions des composants davantage volumineux.

Implantation des composants (figure 5)

Le principe est toujours le même : on démarre par les composants de faible épaisseur tels que les diodes, résistances et supports de circuits intégrés, pour terminer par les composants de plus grande consistance. Attention au respect de l'orientation des composants polarisés.

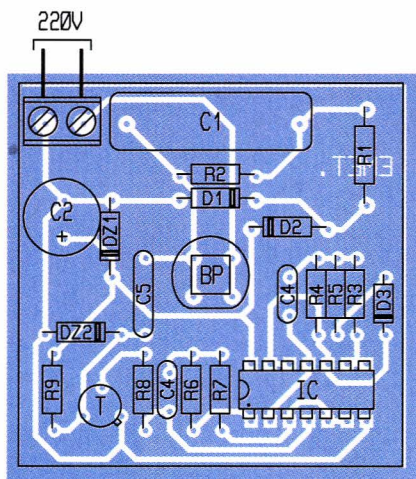
Aucun réglage n'est à effectuer aussi bien au niveau de l'émetteur que du récepteur.

Concernant l'émetteur, il est bon d'avoir à l'esprit que toutes les connexions du montage sont à un potentiel alternatif de 220V par rapport à la terre. Il est donc important de prendre les mesures de sécurité qui s'imposent.

R. KNOERR

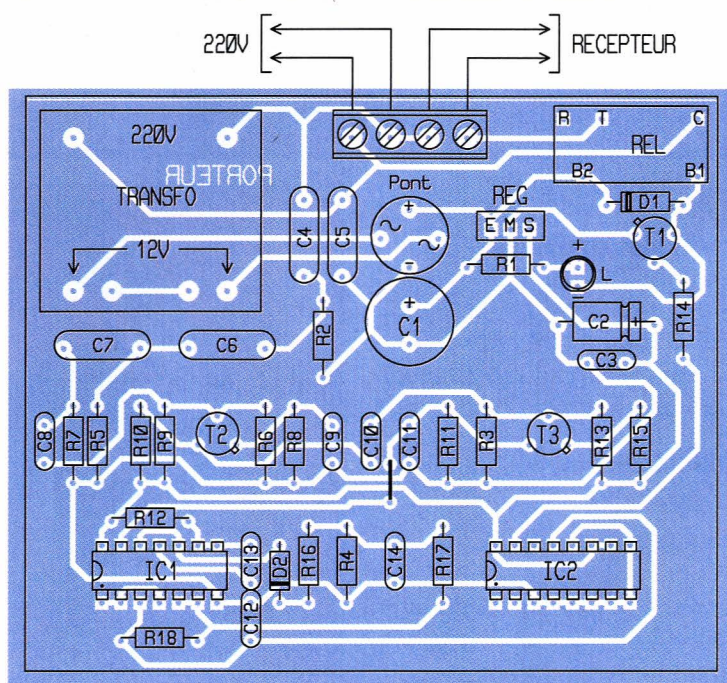
5a

Implantation de ses éléments



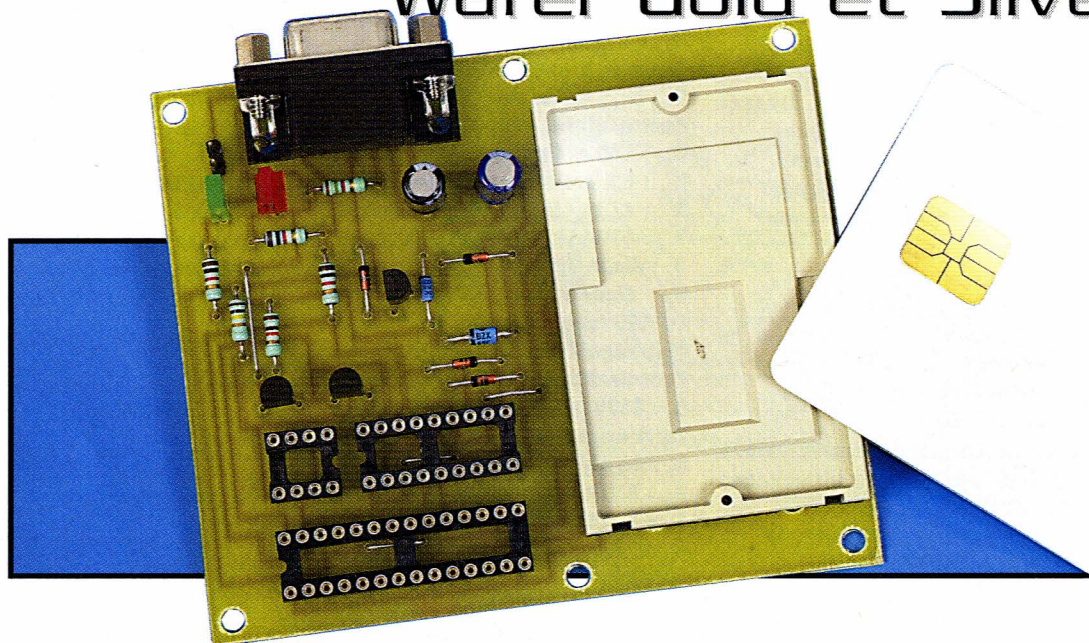
5b

Implantation de ses éléments



Programmateurs de cartes

Wafer Gold et Silver



Depuis notre précédent article consacré à ce sujet, les cartes Wafer, Gold, Silver et autres ne doivent plus avoir de secrets pour vous. Que vous achetiez des cartes de ce type dans le commerce, ou que vous les réalisiez au moyen des schémas et des dessins de circuits imprimés que nous vous avons proposés dans notre numéro de juin 2002, vous serez toujours tôt ou tard confronté au problème de leur programmation.

De nombreux montages sont proposés dans le commerce, en kit ou sous forme de produits finis, et de non moins nombreux schémas circulent sur Internet.

Nous n'allons pas ici nous livrer à une étude et à une réalisation de tous les schémas proposés, d'autant que ceux-ci ne présentent bien souvent entre eux que des différences mineures, masquées, il est vrai, par des noms et/ou des dessins de circuits imprimés différents.

Au contraire, nous allons vous proposer un seul et unique montage, capable de programmer les cartes Wafer Gold et Silver ainsi que les composants qui les équipent.

Accessoirement, et comme vous allez le découvrir sans plus tarder, un certain nombre de microcontrôleurs PIC et la majorité des mémoires EEPROM 24Cxx pourront aussi être programmés par notre montage, car cela ne coûtait que quelques pistes supplémentaires sur le circuit imprimé.

Un problème bien posé...

...est à moitié résolu, et c'est bien ce que nous allons constater sans plus tarder. En effet, les cartes Wafer que nous cherchons à programmer, que ce soient des Gold ou des Silver, sont toutes deux équipées d'un microcontrôleur PIC de MICROCHIP. Ainsi que nous l'avons déjà expliqué à de multiples reprises, et comme vous pourrez le découvrir plus en détail dans notre ouvrage «Les microcontrôleurs PIC - Description et mise en œuvre» (2ème édition) publié chez DUNOD, quasiment tous les circuits de la famille PIC de MICROCHIP supportent la programmation en circuit ou ICSP pour In Circuit Serial Programming. Cette programmation, qui a lieu sous forme série, n'impose de devoir accéder qu'aux pattes : MCLR (reset), CLK (horloge externe), RB6 et RB7 du microcontrôleur, pattes qui sont justement celles qui sont accessibles via le connecteur des cartes à puce Gold et Silver comme nous l'avons vu le mois dernier.

La réalisation d'un programmeur pour ces cartes se borne donc à celle d'un programmeur de PIC équipé,

bien sûr, d'un connecteur pour cartes à puce. Le seul problème qui peut se poser est celui de la mémoire EEPROM associée au microcontrôleur pour laquelle trois situations distinctes sont à considérer.

Le cas de la mémoire EEPROM des cartes Wafer

Il convient, tout d'abord, de faire la distinction entre les applications qui nécessitent une programmation préalable de cette mémoire et celles qui n'en ont pas besoin. Dans ce dernier cas, aucun problème ne se pose puisque l'application programmée dans le PIC gère la mémoire contenue dans la carte sans que l'on ait à s'occuper de quoi que ce soit en phase de programmation.

Par contre, dans le premier cas, il faut pouvoir programmer la mémoire EEPROM depuis l'extérieur de la carte. Deux cas sont donc à nouveau à considérer :

- si vous utilisez une carte Wafer «maison», réalisée par exemple avec les schémas et circuits imprimés publiés le mois dernier, rien ne vous empêche

d'enlever momentanément la mémoire de son support afin de la transporter sur un programmeur adéquat.

- si vous utilisez une vraie carte Wafer, c'est à dire une carte dans laquelle les composants sont intégrés sous forme de puce, cette manipulation est évidemment impossible et il faut trouver une autre solution. Nous verrons, en fin d'article, comment l'on peut procéder.

Schéma de notre programmeur

Nous avons publié, dans un de nos ouvrages récents intitulé «Applications industrielles des PIC» édité chez DUNOD, un schéma de programmeur de PIC universel extrêmement souple et performant. Une version simplifiée de ce montage est également disponible sur notre site Internet (www.tavernier-c.com) mais, dans le cas qui nous occupe aujourd'hui, nous avons considéré que cela étaient des schémas trop «luxueux» pour programmer une banale carte à puce ne contenant qu'un 16F84 ou un 16F876.

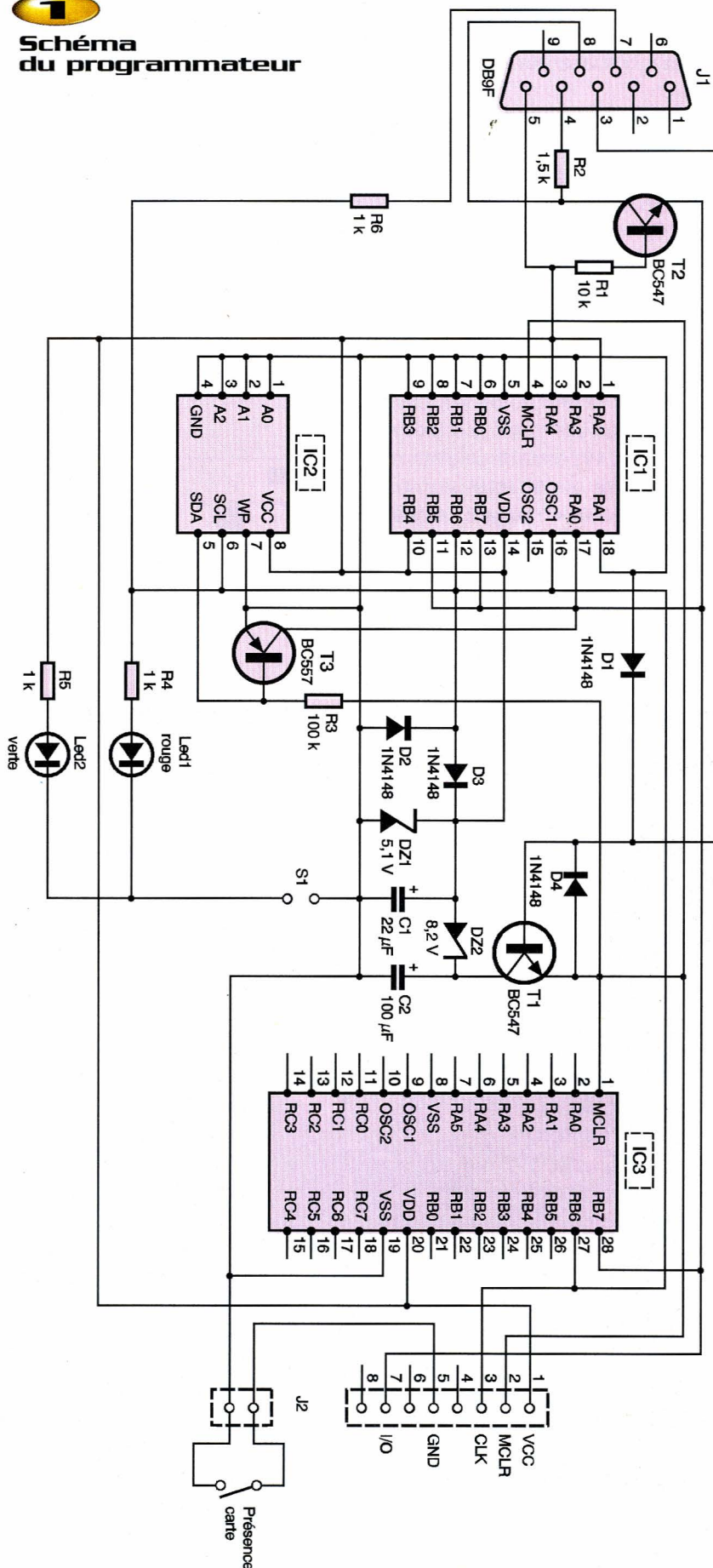
Nous avons donc fait appel à un schéma beaucoup plus simple dont l'avantage, en outre, est de ne faire appel à aucune alimentation externe.

Ce programmeur, **figure 1**, est dérivé du schéma de base très répandu sur Internet sous le nom de «JDM Programmer» ; schéma de base dont nous vous avons d'ailleurs proposé une réalisation concrète dans EP n°260. Il se connecte sur le port série de n'importe quel compatible PC et exploite les niveaux RS232 pour générer les tensions de programmation nécessaires.

Son principe est relativement simple, mais le schéma utilisé s'avère particulièrement astucieux de façon à générer les deux tensions nécessaires pour programmer les PIC, à savoir la tension d'alimentation V_{DD} de 5V et la tension de mise en mode programmation, appliquée à l'entrée /MCLR, de 13V.

Ces tensions sont obtenues par redressement, filtrage et régulation au moyen des diodes zéner DZ_1 et DZ_2 , à partir des niveaux + et -12V disponibles sur les différentes lignes de l'interface série RS232 du PC associé. Ces mêmes lignes servent, évidemment, à délivrer au circuit l'horloge

1 Schéma du programmeur



et les données de programmation après écrêtage de leurs niveaux à 5V.

Notre programmeur pilote trois supports «vides» :

- un support 8 pattes destiné aux mémoires EEPROM de la série 24xx qui équipent les cartes Wafer «maison» ;
 - un support 18 pattes destiné aux PIC 16C84 ou 16F84 qui équipent les cartes Wafer Gold ;
 - un support 28 pattes étroit destiné au PIC 16F876 qui équipe les cartes Wafer Silver.
- Comme cela ne coûtait que le tracé de quelques pistes en plus sur le circuit imprimé, nous n'avons pas résisté à la tentation, et le brochage adopté pour le support 18 pattes lui permet de programmer en outre, sans aucun adaptateur, les 12C5xx et 12C67x en boîtier 8 pattes et tous les PIC en boîtier 18 pattes : 16C55x, 16C61, 16C62x, 16C71, 16C71x, 16C8x, 16F8x et 16F62x.

Le connecteur visible sur la droite de la figure correspond, quant à lui, au connecteur de cartes à puce destiné à recevoir les cartes Wafer, véritables ou de fabrication «maison», dont il permet la programmation directe du microcontrôleur qu'elles contiennent.

La réalisation

La réalisation ne présente aucune difficulté au moyen du circuit imprimé dont le tracé vous est proposé **figure 2**. Attention, tout

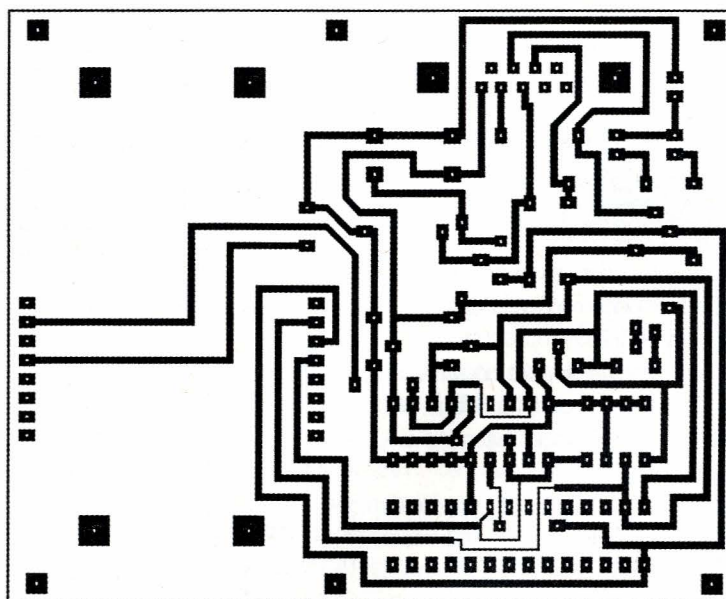
de même, lors de sa réalisation aux pistes relativement fines qui doivent être exemptes de micro-coupures.

L'implantation des composants est à faire en suivant les indications de la **figure 3**. Commencez par les straps, dont un passe sous le support 18 pattes et l'autre sous le support 28 pattes, pour continuer par les connecteurs, les supports, les résistances et condensateurs. Vous terminerez par les transistors et diodes en veillant à bien respecter leur sens.

Les supports de programmation seront, au minimum, des modèles à contacts tulipes afin de supporter des insertions et

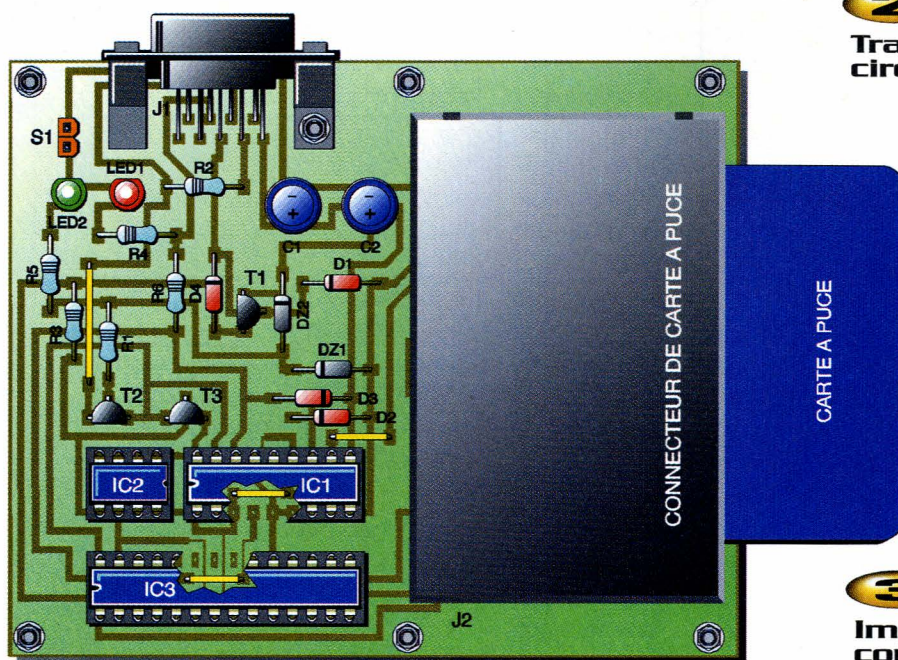
extractions répétées. L'idéal serait, évidemment, d'utiliser un support ZIF ou support à force d'insertion nulle, mais le modèle 28 pattes étroit nécessaire ici est hélas deux fois plus cher à lui seul que tout le reste du programmeur ! A vous de voir si le jeu en vaut la chandelle, surtout si vous destinez ce programmeur, en premier lieu, à la programmation de cartes, auquel cas les supports 8, 18 et 28 pattes vous sont inutiles.

Si vous décidez d'investir dans un tel support, soudez-le sur un support à contacts tulipes à 28 pattes étroit intermédiaire, comme indiqué **figure 4**. Vous pourrez



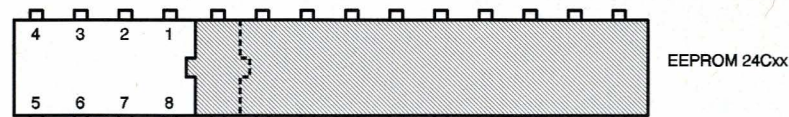
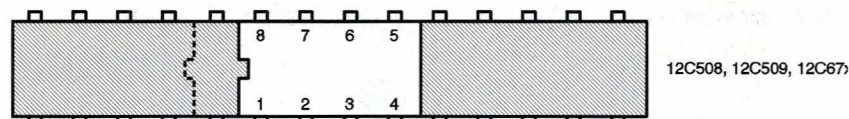
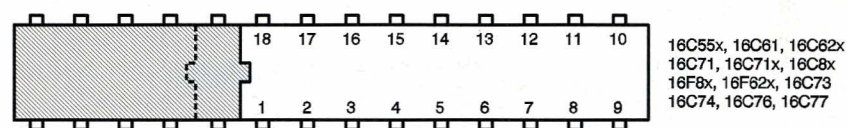
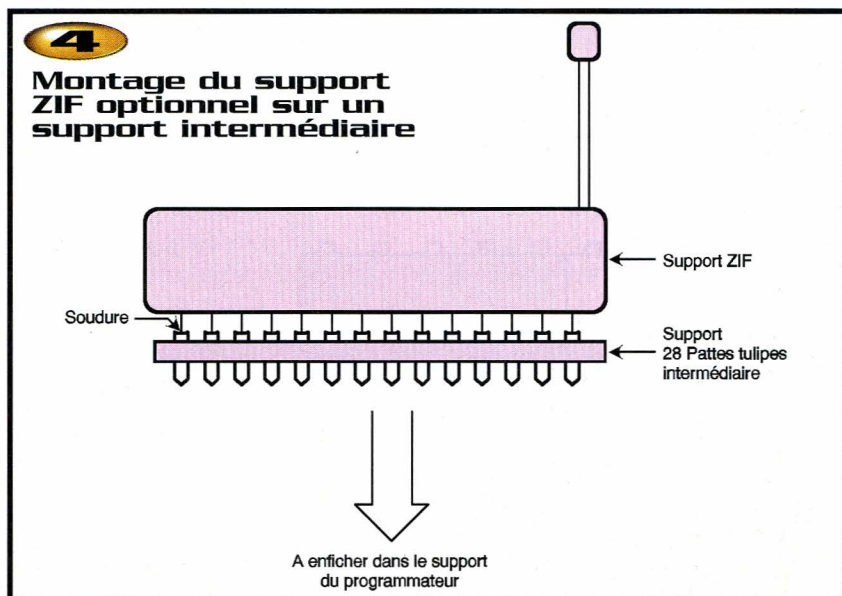
2

Tracé du circuit imprimé



3

Implantation des composants



Support ZIF 28 pattes «à cheval» sur les supports 8 et 18 pattes

ainsi faire un double usage de votre chère acquisition compte tenu du dessin de circuit imprimé astucieux que nous avons réalisé.

En effet, avec ce support ZIF et pour programmer les 16F876, il vous suffira d'enficher cet ensemble dans le support 28 pattes du programmeur, c'est évident. Par contre, pour programmer les EEPROM ou les autres PIC, vous pourrez aussi l'enficher simultanément dans les supports 8 pattes et 18 pattes du programmeur qui ont été alignés et positionnés pour cela sur le circuit imprimé. Dans ce cas, il vous faudra respecter les indications de la **figure 5** pour placer vos circuits sur ce support en fonction de leurs références.

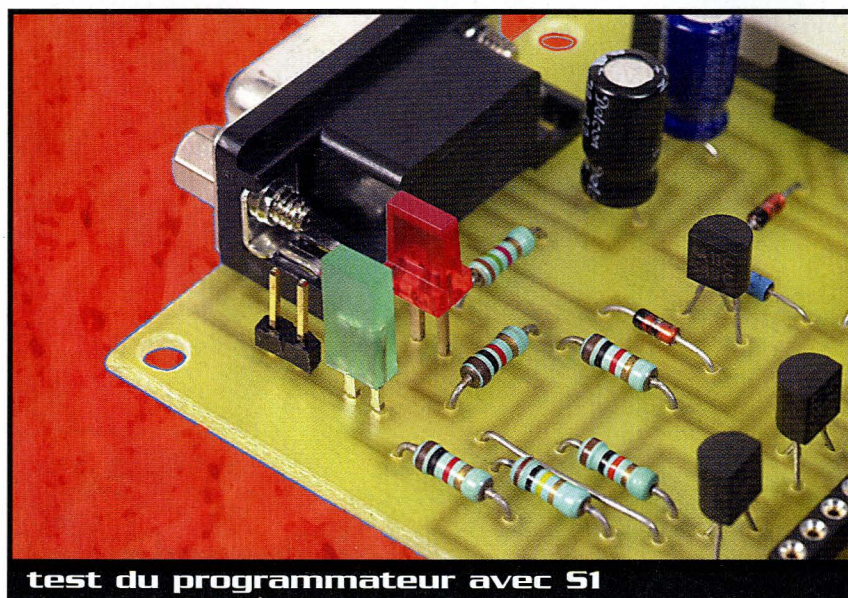
Si vous n'utilisez pas ce support ZIF 28 pattes étroit, vous placerez toujours les 16F876 dans le support 28 pattes étroit de la carte pour les programmer. Les mémoires EEPROM, quant à elles, devront être placées dans le support 8 pattes, tandis que les «autres» PIC, y compris les PIC à 8 pattes (12C508, 509, 671, 672) devront être placés dans le support 18 pattes en suivant, cette fois-ci, les indications de positionnement de la **figure 6**.

Essais et utilisation

Le montage doit être raccordé au port série de n'importe quel compatible PC. Le brochage standard adopté par le connecteur 9 points, dont nous avons équipé notre circuit imprimé, vous permet d'utiliser tout câble normalisé «droit» (c'est à dire sans croisement de fils) du commerce.

Pour utiliser le programmeur, il vous faut évidemment un logiciel. Tout logiciel disponible sur Internet supportant le «JDM Programmer» convient pour notre montage, mais nous n'hésitons pas à vous recommander l'excellent IC-PROG, que vous trouverez en téléchargement à l'adresse www.ic-prog.com ou sur le site de l'auteur. Ce logiciel qui est aujourd'hui francisé, est entièrement gratuit, très souple d'emploi et supporte d'innombrables programmeurs et circuits intégrés.

Avant de l'utiliser, vous ferez appel à son menu «Configuration», rubrique «Hardware» et paramètrerez ce dernier comme indiqué sur la recopie d'écran de la **figure 7**. Seul le port série utilisé (Com2



sur cette figure) pourra éventuellement être modifié en fonction de celui que vous aurez utilisé sur le PC.

Avant de vous lancer dans la programmation d'un PIC ou d'une carte, testez votre programmeur qui dispose, pour cela, des deux LED, rouge et verte. Mettez en place le strap S_1 et lancez IC-PROG. La LED verte doit s'allumer indiquant la présence de l'alimentation du montage. Selon l'initialisation du port série réalisée par votre système d'exploitation, il se peut même que cette LED s'allume dès la connexion du programmeur à ce port.

Sélectionnez ensuite un 16F84 et lancez sa programmation, sans aucun circuit ni carte dans le programmeur, et vérifiez que la LED rouge clignote rapidement (son intensité lumineuse est assez faible mais c'est normal).

Si tel est le cas, votre programmeur a de grandes chances d'être bon pour le service. Enlevez le strap S_1 et passez aux choses sérieuses...

Vous pourrez alors lire, effacer et programmer tous les microcontrôleurs et mémoires directement supportés par notre montage, ainsi que les microcontrôleurs contenus dans les cartes Wafer Gold et Silver.

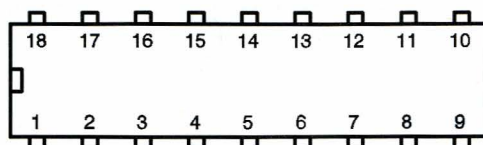
Les mémoires EEPROM, contenues dans les cartes Wafer Gold et Silver de fabrication «maison», pourront aussi être programmées, si nécessaire, en les déplaçant sur le support 8 pattes prévu à cet effet.

Pour ce qui est des vraies cartes Wafer Gold et Silver dans lesquelles ces mémoires ne sont pas directement accessibles, il faudra alors faire appel à un autre montage et à un logiciel intermédiaire décrits par ailleurs dans ce numéro (ou dans le prochain numéro si la place disponible venait à manquer).

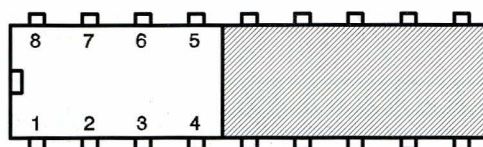
Quelques conseils pour finir

Ce programmeur fonctionne de façon irréprochable pour tous les circuits et cartes qu'il supporte, cependant, compte tenu du mode de génération des tensions d'alimentation et de programmation à partir du port série du PC, il nous faut faire les remarques suivantes.

Évitez de faire fonctionner le programmeur avec S_1 en place car le courant



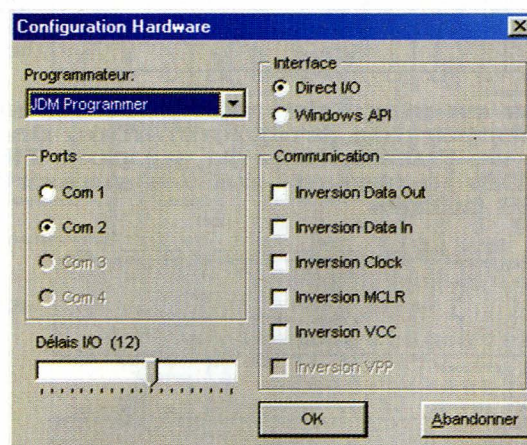
16C55x, 16C61, 16C62x
16C71, 16C71x, 16C8x
16F8x, 16F82x, 16C73
16C74, 16C76, 16C77



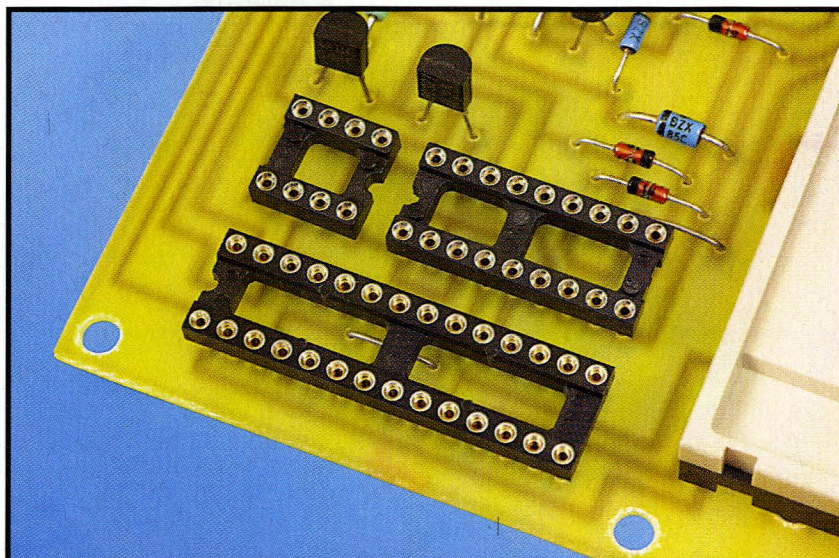
12C508, 12C509, 12C67x

Support 18 pattes

6 Mise en place des composants sur le support de programmation 18 pattes si vous n'utilisez pas le support ZIF 28 pattes



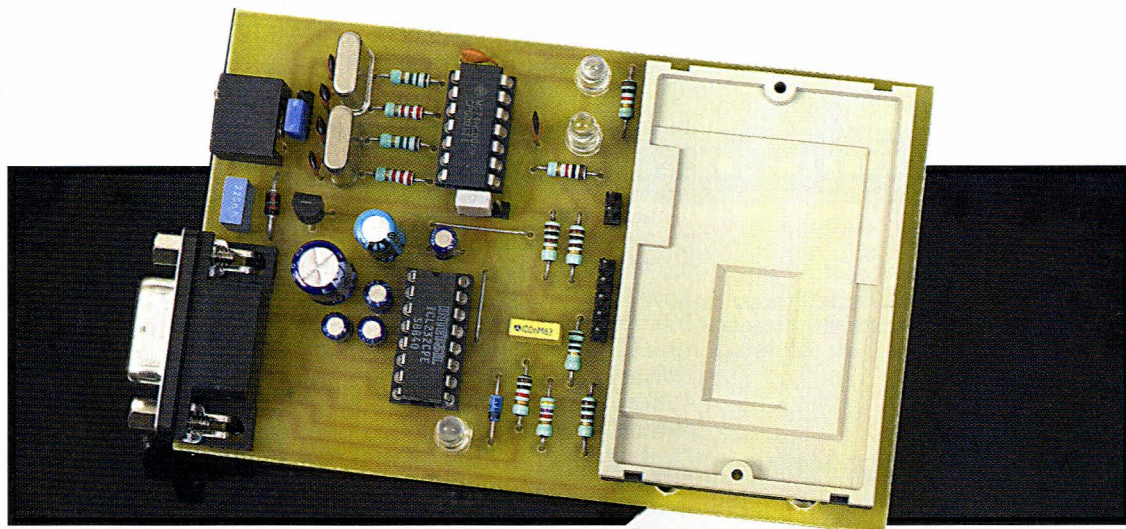
7 Paramétrage du logiciel IC-PROG pour l'utiliser avec le programmeur



les différents supports de programmation

Lecteur pour cartes à puce

Wafer Gold, Silver, Fun, etc.



Après avoir vu, dans notre numéro de juin 2002, ce que contenaient les cartes à puce de type Wafer Gold, Silver, Fun et Jupiter, et comment réaliser vos propres cartes, nous vous avons proposé, par ailleurs dans ce numéro, de réaliser un programmeur pour les versions Gold et Silver.

Outre le fait que ce programmeur ne permet pas, dans certains cas, de programmer la mémoire EEPROM que contiennent ces cartes ; il faut aussi, pour faire fonctionner l'application que vous allez développer avec ces cartes, que vous disposiez d'un lecteur. En effet, même si le programmeur que nous vous avons fait réaliser peut aussi servir de lecteur, il n'est pas vraiment adapté à cet usage.

Par ailleurs, si vous ne voulez pas «réinventer la roue» et pouvoir utiliser les nombreux logiciels de manipulation de cartes à puce que l'on trouve sur Internet, vous vous apercevrez vite que ceux-ci utilisent presque tous un «mystérieux» lecteur de cartes baptisé Phoenix ou SmartMouse selon le cas.

Nous vous proposons donc, dans les lignes qui suivent, de réaliser un tel lecteur et, pour qu'il soit vraiment polyvalent, nous l'avons rendu compatible Phoenix et SmartMouse.

Notre schéma

Il vous est présenté dans son intégralité **figure 1** et se laisse facilement analyser pour peu que vous ayez quelques notions élémentaires

sur les cartes à puce, ce qui doit être le cas si vous avez lu l'article évoqué ci-dessus.

L'horloge utilisée par la carte est générée par un oscillateur à quartz réalisé autour de IC_{1a} pour fonctionner à 3,579 MHz ou de IC_{1b} pour fonctionner à 6 MHz. Les straps S_4 et S_5 permettent de bloquer l'oscillateur non utilisé, l'autre se trouvant alors automatiquement relié à l'entrée horloge de la carte via IC_{1c} .

La commande de reset de la carte utilise la ligne de contrôle CTS du port série, disponible en 7 de J_1 . Elle est convertie de RS232 en TTL par l'intermédiaire de IC_2 qui n'est autre qu'un classique MAX232. On est assuré ainsi de bénéficier, en sortie de notre montage, de vrais niveaux RS232 compatibles de tous les micro-ordinateurs.

Selon que notre lecteur doit être compatible Phoenix ou SmartMouse, cette commande de reset peut être directe ou inversée. Un choix est donc possible au moyen des straps S_1 et S_2 qui permettent d'appliquer le signal issu de la patte 7 de J_1 à la carte, via S_2 , ou de lui faire subir une inversion par IC_{1d} avant d'arriver à la carte via

S_1 . Dans tous les cas, la LED₁ permet de visualiser l'état de la ligne reset de la carte ce qui s'avère bien utile en présence d'un logiciel en cours de développement ou d'une carte récalcitrante.

Côté entrée/sortie de la carte, c'est un tout petit peu plus compliqué du fait du caractère bidirectionnel de la seule ligne disponible sur cette dernière. Les signaux, qui sortent de la carte, sont appliqués directement à une des entrées de IC_2 qui se charge de les convertir de TTL en RS232 pour les délivrer sur la patte 2 de J_1 . Les signaux provenant de l'interface série du micro-ordinateur, quant à eux, sont disponibles sur la patte 3 de J_1 . Leur niveau est converti de RS232 en TTL par IC_2 et ils sont ensuite appliqués à la patte d'entrée/sortie de la carte mais, pour ne pas court-circuiter les signaux sortants en cas d'erreur de protocole et de tentative d'écriture dans la carte alors que celle-ci fournit des données en sortie, la diode D_2 a été prévue. Ici aussi, une LED permet d'indiquer l'application de signaux logiques à la carte et donc de vérifier, même si c'est assez sommaire, qu'un dialogue a bien lieu. L'alimentation du montage est confiée

à un bloc secteur externe style «prise de courant» connecté au jack J₂. La diode D₁ protège le montage de toute inversion de polarité éventuelle tandis que l'alimentation est régulée à 5V par IC₃. En toute logique et pour être parfaitement

compatible Phoenix, notre montage devrait aussi fournir une information «présence carte» via les bornes 1 et 6 de J₁. Cette information est en général obtenue à partir de l'interrupteur présent à cet effet dans tous les connecteurs de cartes ; interrup-

teur qui se ferme lorsque la carte est engagée à fond dans son logement.

Pour notre part, nous avons préféré générer cette information de présence de la carte en permanence en mettant à la

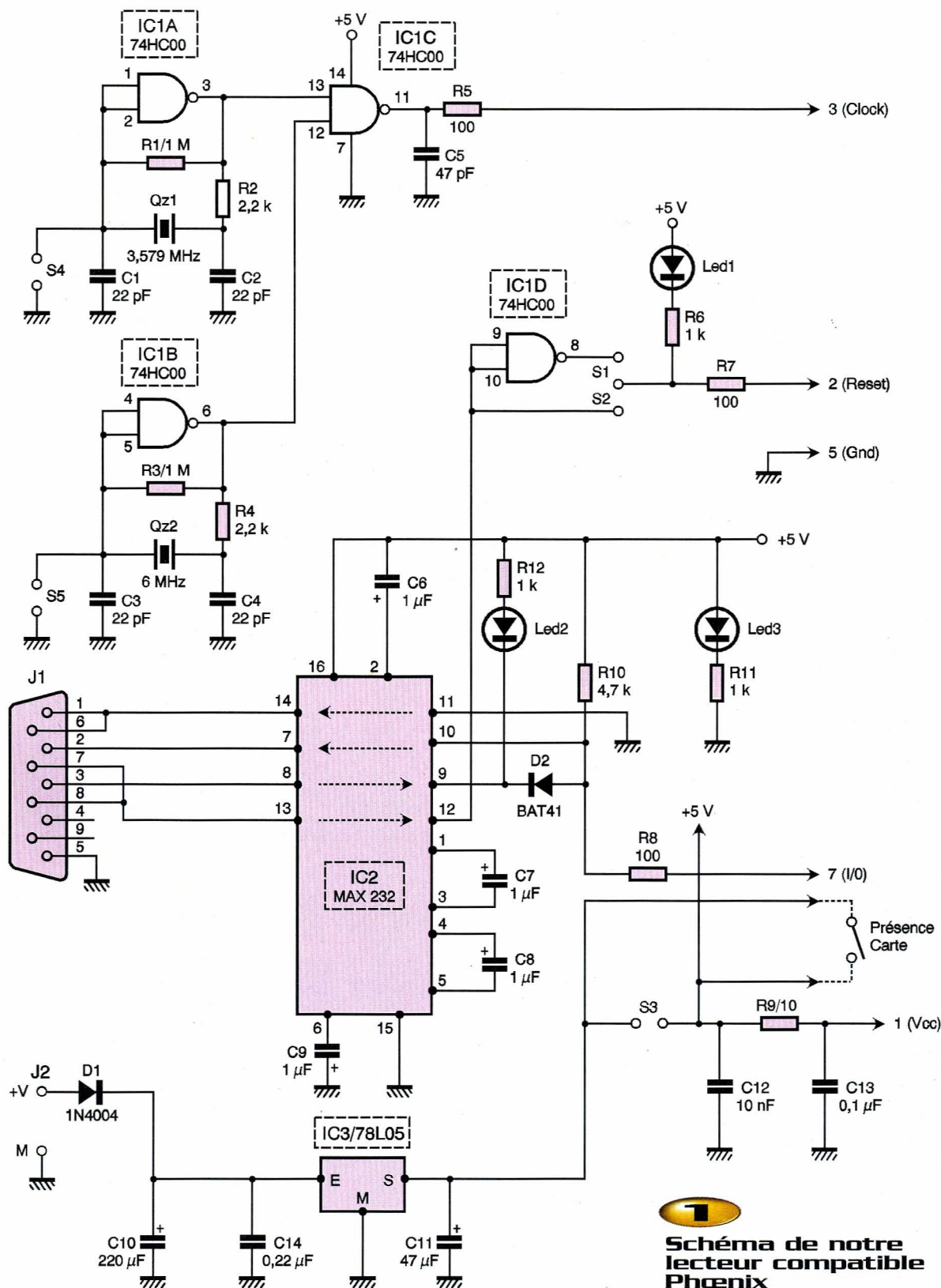


Schéma de notre lecteur compatible Phoenix et Smartmouse

de circuits intégrés, straps, résistances, condensateurs et semi-conducteurs en dernier.

Les emplacements destinés aux straps sont équipés de picots à souder mâles/mâles au pas de 2,54 mm. La zone de cinq pastilles, repérées 1, 2, 3, 5, et 7 et placées à côté du connecteur de carte à puce, peut aussi être équipée de picots de ce type si vous l'estimez nécessaire. Cela permet d'y connecter, très facilement, ensuite les sondes d'un voltmètre ou bien encore d'un oscilloscope pour examiner les signaux reçus et/ou émis par la carte, ce qui peut s'avérer très utile en phase de test.

Essais et utilisation

Arrivé à ce stade des opérations, le montage peut être mis sous tension en le raccordant à un bloc secteur «prise de courant» délivrant environ 9V sous une centaine de mA. La LED₃ doit alors s'allumer puisqu'elle signale juste la présence de l'alimentation 5V. Les deux autres LED peuvent être allumées ou éteintes selon l'état de la liaison série, cela importe peu pour le moment.

Pour tester le montage, il faut le raccorder au port série COM1 ou COM2 d'un PC au moyen d'un cordon DB9 droit, c'est à dire câblé fil à fil. Il faut aussi, bien sûr, disposer d'un logiciel adéquat mais, en ce domaine, nous ne vous donnerons que peu d'indication puisque tout va dépendre de ce que vous voudrez faire avec vos différentes cartes à puce.

Sachez, toutefois, qu'il existe sur Internet une multitude de programmes de ce type. Nous vous laissons le soin d'utiliser vos outils de recherche préférés pour les dénicher sachant que notre montage est compatible des lecteurs de cartes Phoenix, SmartMouse ou bien encore DumbMouse que tous ces logiciels connaissent. Tout au plus, faut-il parfois déplacer le strap S₁/S₂ pour adapter la polarité du reset appliqué à la carte. La LED₁ vous aide alors beaucoup pour cela car, si elle reste allumée, cela indique que la carte est en reset permanent et que le strap correspondant n'est donc pas à la bonne place.

Pour ce qui est des straps d'horloge S₄ et S₅, il faut généralement laisser S₅ en place pour les cartes à puce normales afin de leur appliquer une horloge à

3,579 MHz qui leur permet de transmettre à 9600 bits par seconde. Le fonctionnement avec S₄ en place est réservé à certaines cartes particulières dont nous ne parlerons pas ici.

La programmation des mémoires EEPROM des cartes Wafer

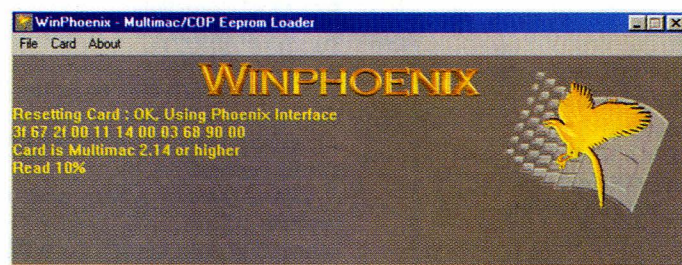
Comme nous l'avons vu dans notre article du n°266, la mémoire EEPROM qui équipe les cartes Wafer Gold et Silver n'est pas accessible directement de l'extérieur si vous utilisez de «vraies» cartes de ce type. Sur les cartes de réalisation personnelle, en effet, il est toujours possible d'enlever cette mémoire de son support pour la programmer, par exemple avec le montage que nous vous avons proposé par ailleurs dans ce numéro mais, dans les cartes où tout est intégré dans la puce, ce n'est évidemment pas possible.

Il faut alors utiliser une «astuce» qui est la suivante et que l'on trouve parfois décrite sur certains sites Internet comme programmation «au travers» du PIC, ou «through PIC programming», in good english.

Cette méthode consiste à programmer tout d'abord le microcontrôleur PIC qui équipe la carte avec un programme spécial appelé «loader» ou chargeur si vous préférez sa traduction française.

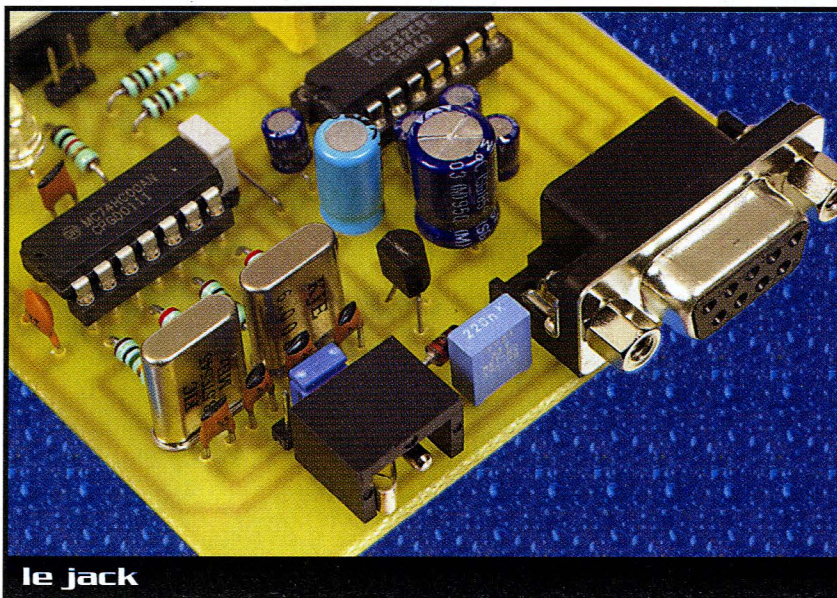
Ce programme permet ensuite, au moyen d'un lecteur compatible Phoenix et d'un autre logiciel adéquat, de programmer la mémoire EEPROM de la carte en passant effectivement «au travers» du PIC qui l'équipe.

Pour vous éviter toute recherche à ce sujet et vous permettre de faire vos premiers essais, vous trouverez sur le site Internet de la revue et sur le site Internet de l'auteur de ces lignes un logiciel baptisé eepwafer.zip destiné aux cartes Wafer Gold qui sont, rappelons-le, celles à base de

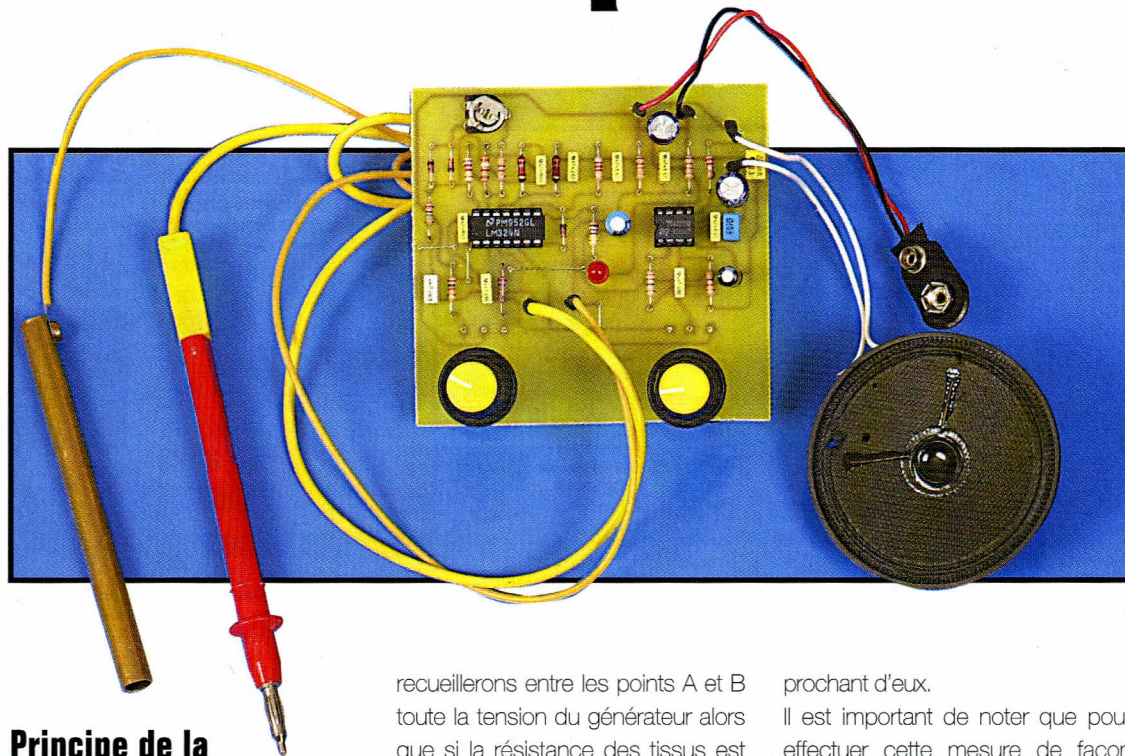


4

Écran principal du logiciel WinPhoenix de gestion de l'EEPROM d'une carte Wafer Gold en phase de lecture de celle-ci



Détecteur de points d'acupuncture



Voici une excellente occasion de vous forger une opinion personnelle sur l'acupuncture : le montage que nous vous proposons permet de localiser, avec précision, la position des points d'acupuncture en utilisant la loi d'Ohm dont personne ne contestera le bien fondé. De tels appareils sont utilisés quotidiennement par les professionnels pratiquant l'acupuncture ou l'auriculothérapie (acupuncture au niveau de l'oreille).

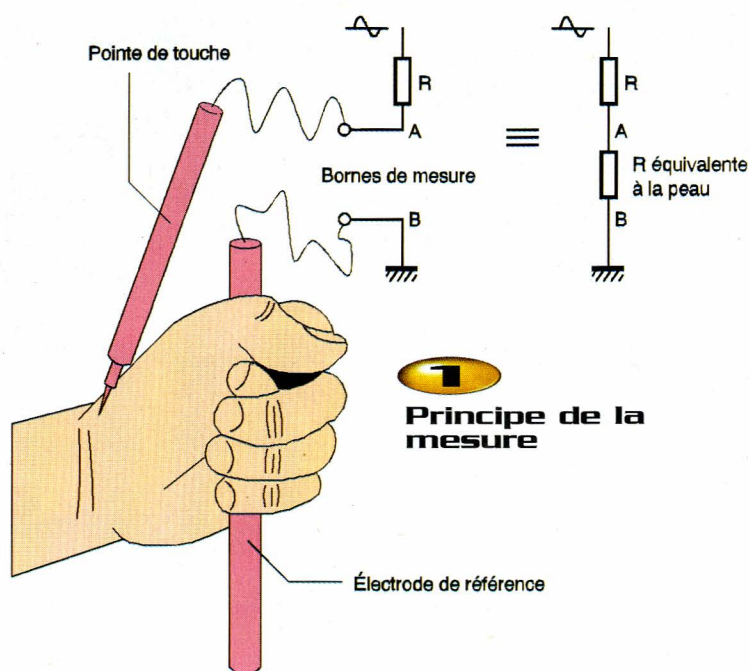
Principe de la mesure

Tout d'abord, il faut savoir que les points d'acupuncture ont une particularité très intéressante pour l'électronicien : si l'on fait une mesure de la résistance électrique de la peau d'un individu, on s'aperçoit qu'aux emplacements connus comme étant des points d'acupuncture, la résistance est plus faible qu'ailleurs. Pour repérer ces emplacements, il suffit donc d'utiliser une sorte d'ohmmètre. L'une des deux liaisons à cet appareil sera la référence, formée d'une plaque ou d'un cylindre métallique tenu dans une main afin d'assurer un bon contact avec une large surface de peau. La seconde liaison permettra la recherche et sera une simple pointe de touche déplacée à la surface de la peau. La résistance mesurée sera de plus en plus faible en se rapprochant d'un point d'acupuncture. Pour évaluer la valeur de cette résistance, nous considérons que la résistance mesurée fait partie d'un pont diviseur (**figure 1**). Si la résistance des tissus est infinie, nous

recueillerons entre les points A et B toute la tension du générateur alors que si la résistance des tissus est nulle, nous ne recueillerons aucune tension. Nous serons, bien entendu, toujours entre ces deux extrêmes, avec une tension recueillie qui sera proportionnelle à la résistance de la peau. Compte tenu de la plus faible résistance des points d'acupuncture, la tension recueillie diminuera en s'ap-

prochant d'eux.

Il est important de noter que pour effectuer cette mesure de façon fiable, il ne faut pas utiliser un courant continu qui provoquerait une micro électrolyse. Ceci se traduirait par une variation permanente de la résistance mesurée. Nous utiliserons donc un courant alternatif dont la valeur sera aussi faible que possible.



1
Principe de la mesure

Schéma fonctionnel (figure 2)

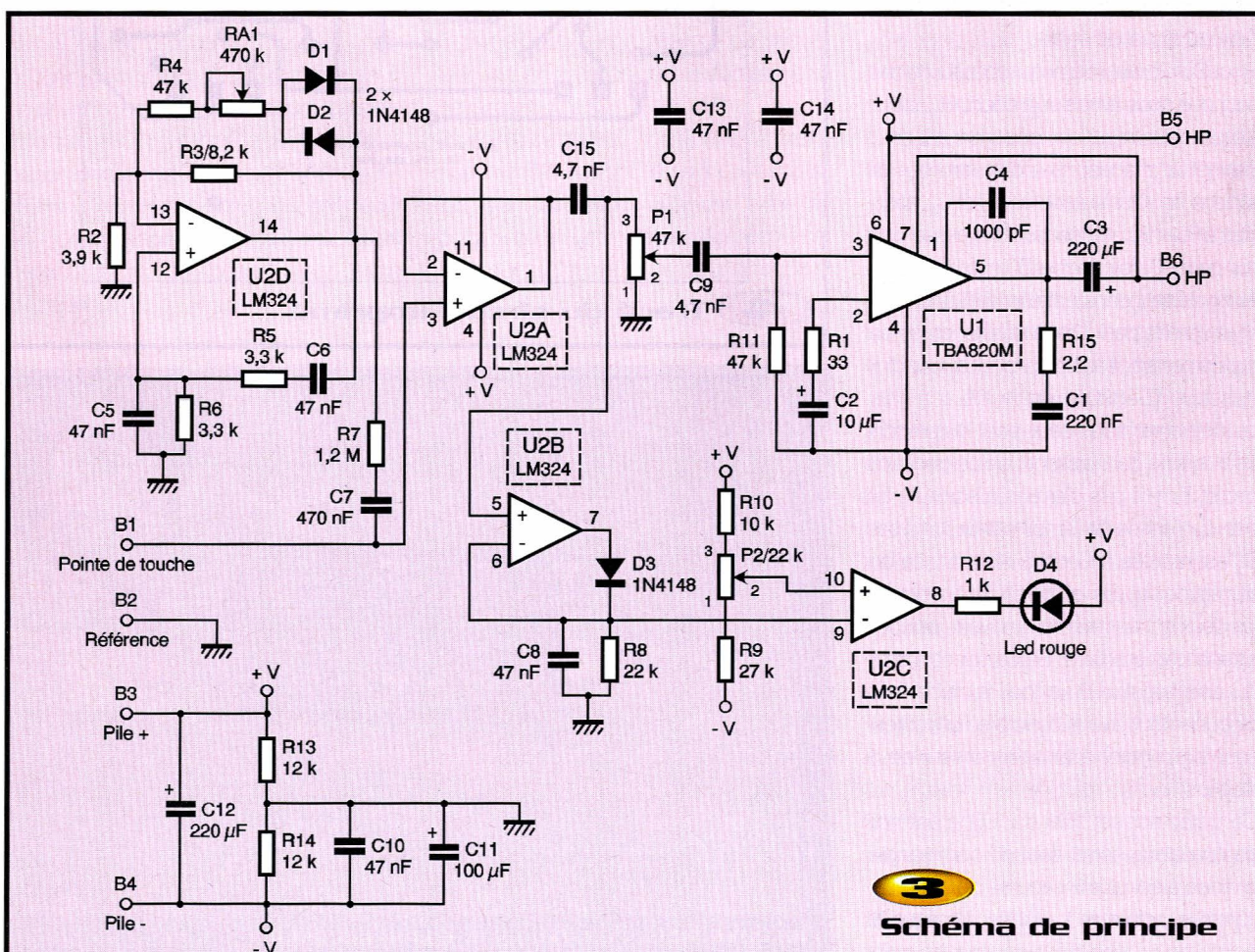
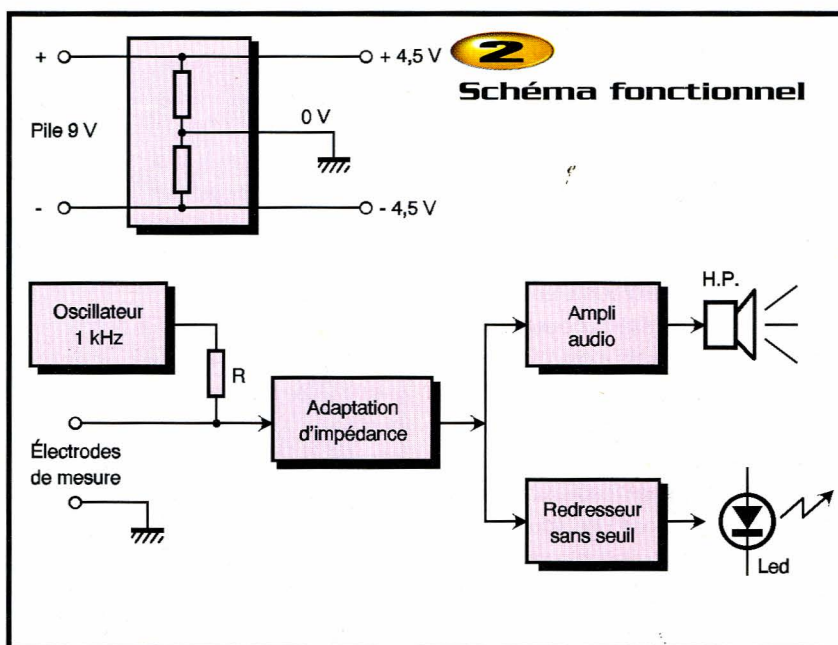
Comme nous venons de l'exposer, nous trouvons tout d'abord le pont diviseur constitué par R et les deux électrodes de mesure. Le point haut de ce diviseur est alimenté par un oscillateur qui produit la tension alternative à 1000 Hz nécessaire à la mesure. La tension recueillie sur la pointe de touche est utilisée de deux façons :

- Elle est appliquée à l'entrée d'un amplificateur audio qui va nous permettre d'écouter le 1000 Hz. Comme cette tension diminue en s'approchant du point recherché, le volume sonore diminuera aussi. Il s'agit là d'une méthode intuitive très pratique pour localiser les points.
- Un son à 1000 Hz, entendu en permanence, devient rapidement désagréable. Nous avons donc prévu une visualisation par LED. C'est pour ceci que la tension recueillie est aussi appliquée à un redresseur sans seuil qui ne conservera que l'alternance positive du signal. Cette partie

positive vient commander un comparateur qui tiendra une LED éclairée tant que sa tension d'entrée sera supérieure à un seuil prédéfini. Lors du passage de la pointe de touche sur un point d'acupuncture, le niveau d'entrée va baisser en dessous du

seuil et la LED s'éteindra.

Pour terminer, nous avons aussi fait figurer, sur ce schéma, la fonction alimentation qui va nous permettre d'obtenir une tension symétrique de $\pm 4,5V$ à partir d'une pile 9V.



Essais

Si tous les composants sont dans le bon sens et correctement soudés, le fonctionnement doit être immédiat. A la première mise sous tension, tournez RA₁ à fond dans le sens horaire et laissez les entrées de mesure en l'air. Vous devez entendre le sifflement à 1000 Hz sur le haut-parleur. Utilisez P₁ pour régler le volume sonore à un niveau confortable. En ramenant RA₁ dans l'autre sens, vous allez diminuer le niveau de sortie de l'oscillateur et ceci doit se traduire par une baisse du volume sonore. Réduisez donc ce niveau autant que possible, mais sans aller jusqu'à la disparition du signal. Ceci vous permettra de faire une détection avec un courant très faible, de l'ordre du μA .

En court-circuitant les deux entrées de mesure, vous ne devez quasiment plus rien entendre et la LED doit s'éteindre.

Utilisation

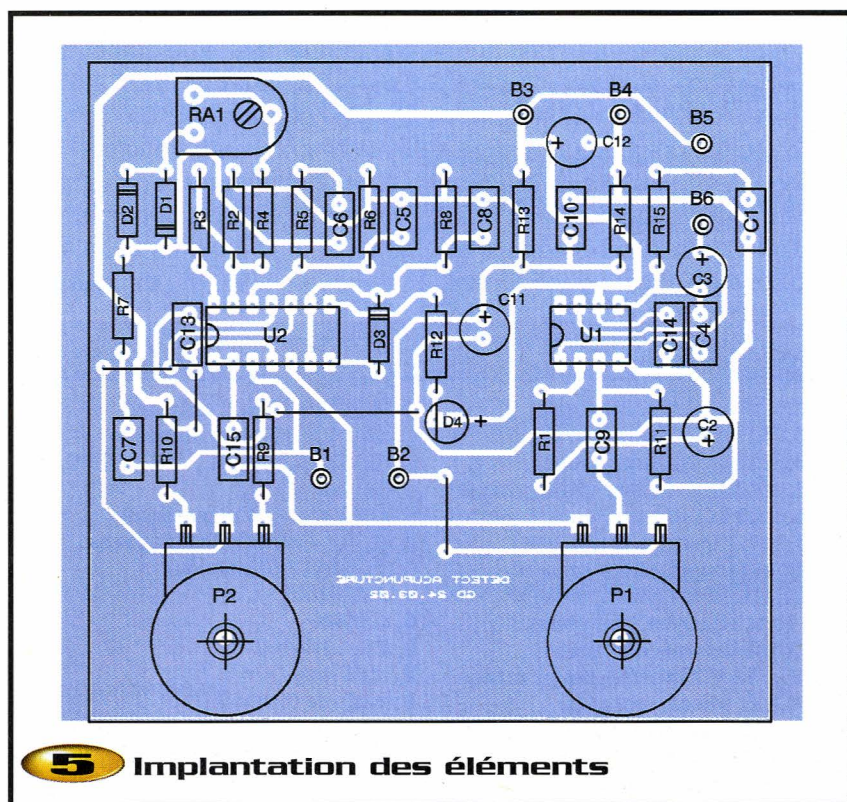
Tout d'abord, précisons un point important : cet appareil étant en contact avec la peau, il ne doit être alimenté que par pile ou accumulateur pour une sécurité totale.

Ceci étant dit, une fois l'appareil sous tension, prenez l'électrode de référence dans la main et déplacez la pointe de touche sur le dos de la main sans trop appuyer. Vous devez régler P₂ pour que la LED soit éclairée la plupart du temps et s'éteigne sur certains points bien précis. La variation du volume sonore vous aidera à établir ce réglage. Notez bien qu'il est variable d'une personne à l'autre car les peaux ont une résistance moyenne différente.

Vous constaterez rapidement qu'il est nécessaire d'exercer une pression relativement constante avec la pointe de touche.

En fait, les résultats de la détection dépendront beaucoup de votre doigté. Les appareils professionnels utilisent une pointe de touche télescopique contenant un ressort très souple, ce qui facilite le maniement.

Afin de vous aider dans vos premières recherches, nous vous donnons en **figure 6** quelques points d'acupuncture connus sur la main gauche.

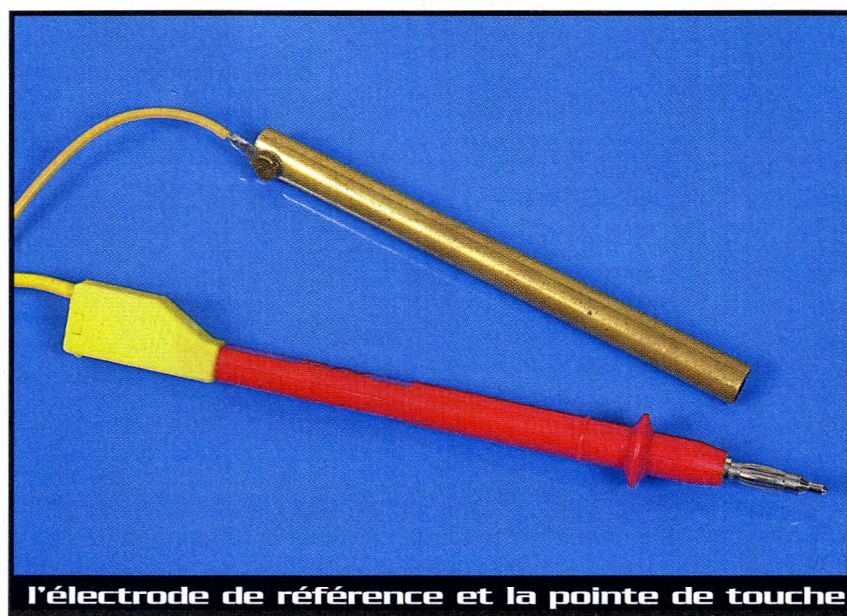


5 Implantation des éléments

les cas, observez attentivement le côté cuivre afin de déceler d'éventuels courts-circuits ou micro-coupures. Tous les composants utilisés sont très courants et vous ne devez donc avoir aucun souci d'approvisionnement. N'oubliez pas de percer l'emplacement des canons des deux potentiomètres à 10 mm et commencez par placer les quatre straps. Continuez ensuite en implantant les composants par ordre d'épaisseur.

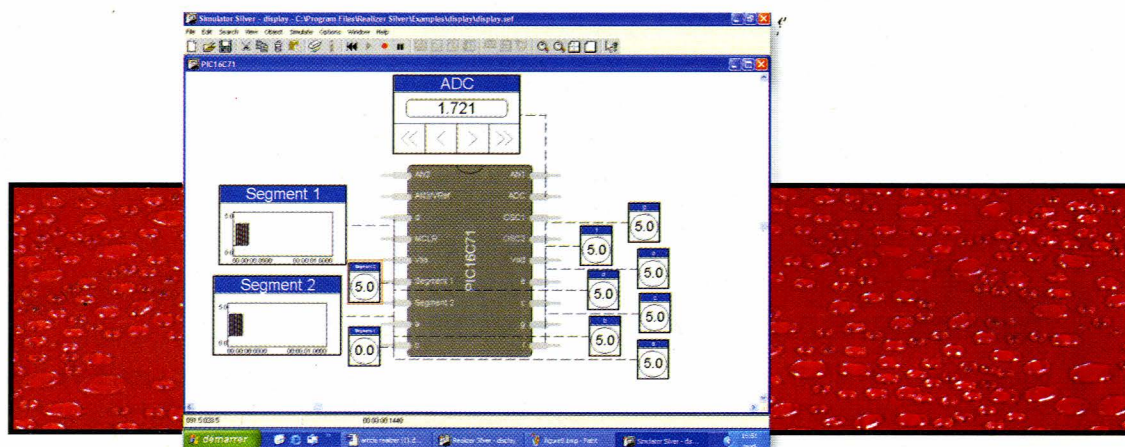
Il est nécessaire de disposer d'une électrode de référence d'assez grande surface. Comme nous l'avons fait, vous pouvez utiliser un tube de laiton dont le diamètre sera de 8 mm ou plus.

La pointe de touche pourra être n'importe quel modèle courant, le seul point important étant de ne pas avoir une extrémité pointue qui pourrait blesser. Au besoin utilisez du papier de verre pour arrondir la pointe.



l'électrode de référence et la pointe de touche

Initiation à la programmation graphique avec **REALIZER**



Face à l'intérêt croissant pour le **REALIZER**, le nouvel outil de programmation graphique, nous vous présentons un projet qui expose les différentes potentialités du logiciel. Le **REALIZER** offre la possibilité aux électroniciens débutants ou professionnels de programmer les microcontrôleurs des différentes familles, sans perdre de temps avec l'apprentissage de l'Assembleur ou d'autres langages comme le C ou le Basic...

Bien entendu, ce n'est pas une déclaration de guerre contre l'Assembleur ou le C, mais la différence est que, s'il vous faut une semaine pour développer votre projet avec le C, il vous faut deux mois avec l'Assembleur, avec le **REALIZER** vous pourrez réaliser votre projet en moins de 4 jours. Il suffit de quelques heures de formation et d'apprentissage pour entrer dans l'univers de la programmation du microcontrôleur (programmation graphique) alors que l'apprentissage de l'Assembleur ou du langage C nécessite plusieurs mois, voire une année.

Avec **REALIZER** l'électronicien dispose de tous les outils qui lui sont familiers, nécessaires pour mener à bien toutes les étapes de son projet : de la conception à la réalisation, et d'aller directement à son but, sans pour cela être obligé de se transformer en secrétaire et taper des pages et des pages de code.

Comment est-ce possible ?

C'est très simple, l'utilisateur dispose d'une librairie de composants graphiques que tous les électroniciens connaissent par leurs symboles : logiques, séquentiels, timer, fonctions mathématiques, compteurs, conversion, comparateurs, I2C, UART, entrées, sorties digitales ou analogiques et tant d'autres étant donné que vous avez la possibilité de créer vos propres composants.

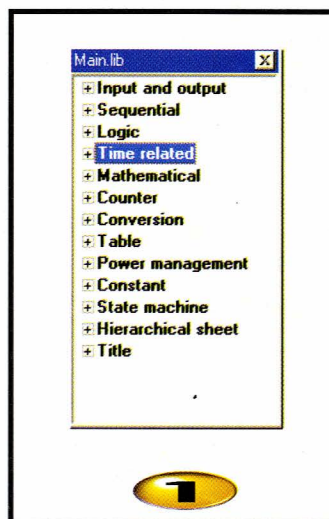
Pour cela il suffit de remplir des fenêtres élaborées à cet usage, de deux méthodes différentes, l'une destinée aux non-initiés et l'autre pour les connaisseurs, les deux méthodes sont efficaces.

La **figure 1** présente la librairie, chaque composant sélectionné génère son propre code hexa, binaire, assembleur et même le C et l'Ansi C.

Le logiciel dispose d'outils de connexion pour relier divers composants de la librairie de la même manière qu'un logiciel de CAO électronique. Cette liaison filaire représente le transfert d'un flux d'informations d'un composant de la librairie vers un autre composant. Une fois votre schéma terminé, le **REALIZER** génère le code qui est votre programme.

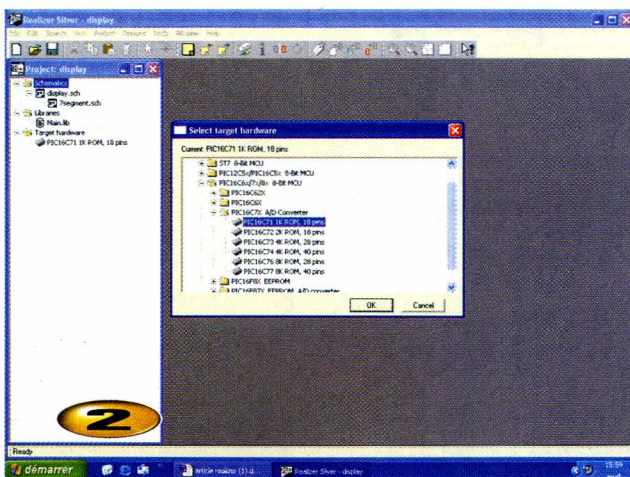
Nous allons matérialiser cela autour d'un projet qui consiste à afficher une grandeur analogique telle que par exemple : la température, la pression ou un simple potentiomètre, libre à chacun de faire son choix et de l'afficher sur 2 digits 7segments.

Pour mener à bien ce projet, nous avons besoin d'un microcontrôleur équipé d'un port analogique digital et d'un port de sortie digitale, pour les afficheurs qui seront externes au microcontrôleur.



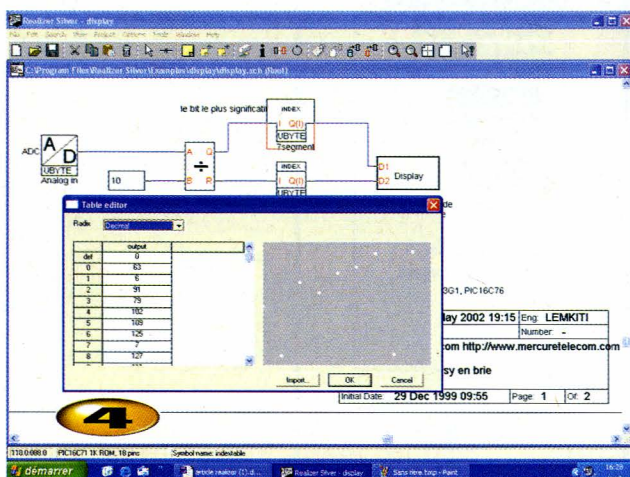
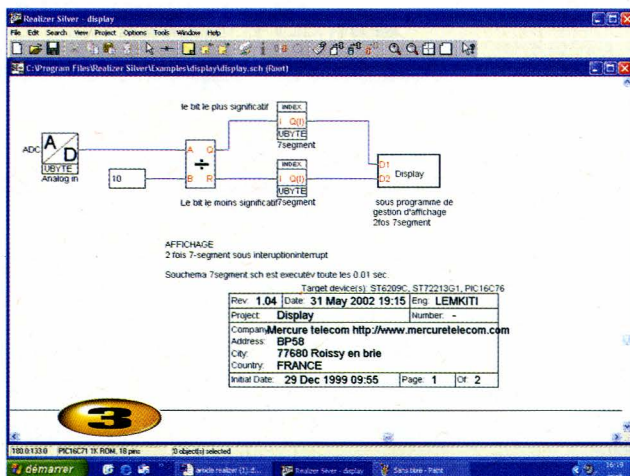
Comme le **REALIZER** permet de programmer tous les microcontrôleurs de la famille ST6/ST7, soit 27, ainsi que la famille MICROCHIP «les fameux Pic» soit 30 ce qui représente au total 57 microcontrôleurs que nous pouvons programmer au bout de quelques dizaines de minutes sans perte de temps ! Ce qui n'est pas le cas avec les autres langages de programmation !

Figure 2, il suffit de choisir n'importe quel micro parmi cette liste pourvu qu'il soit équipé d'un port de sortie digital et d'un port d'entrée ana-



logique. Nous avons opté pour un PIC, pour les fans du ST6/ST7, le même projet pourrait être utilisé pour cette famille et, ce, en quelques minutes. Ainsi vous aurez le code pour Pic et pour ST6 alors même que les 2 assembleurs sont totalement différents, vous comprendrez par la suite comment cela est possible, car chaque chose en son temps.

Nous allons réaliser un affichage multiplexé avec interruption Timer, c'est à dire nous allons afficher sur les 2 digits 7 segments les mesures issues de l'entrée analogique. L'affichage de la grandeur analogique se fera par intermittence : affichage des dizaines, des



unités et ainsi de suite, avec une périodicité de 10 ms. De ce fait, l'observateur verra les 2 valeurs affichées sans se rendre compte de cette interruption.

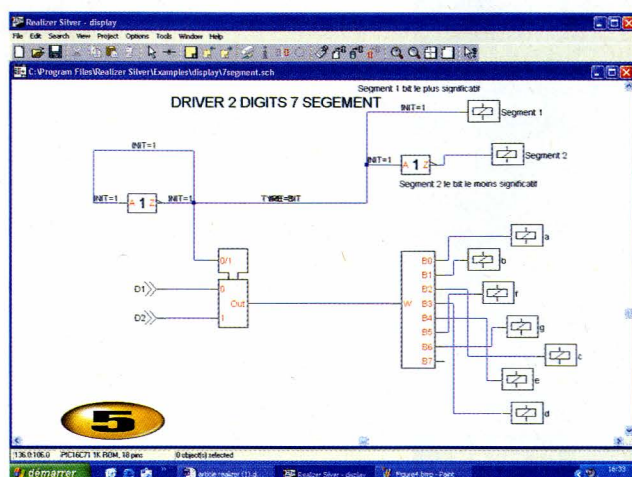
La **figure 3** représente le schéma (le programme) principal de ce projet. Les composants se trouvant sur cette figure A/DC, la valeur 10, la division, les tables indexées se trouvent dans la librairie. La valeur reçue par le port analogique est divisée par 10. Le quotient représente la valeur des dizaines qui sera transmis à l'afficheur des dizaines.

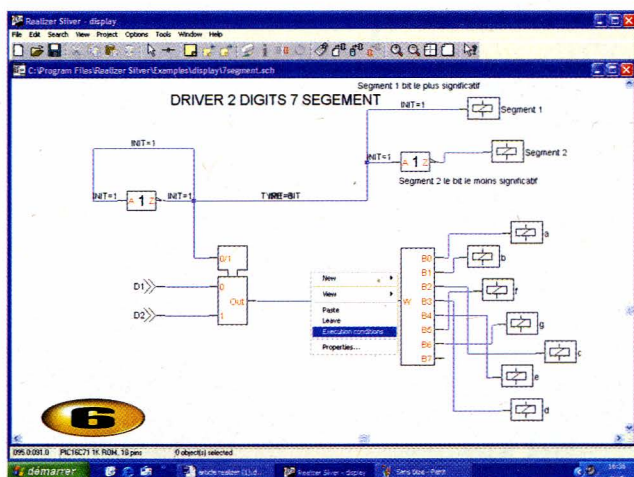
Les résultats de cette division par 10, c'est à dire le quotient et le reste sont stockés dans une table index, le fonctionnement de cette table permet de nous donner le résultat, il suffit de double cliquer sur cette table, de saisir les entrées et les sorties des codes correspondants aux afficheurs 7 segments. Ainsi, par exemple, pour afficher 0 en valeur décimale, nous aurons une valeur 63, 3F en hexadécimale et qui sera en binaire 00111111. La sélection de la base décimale, hexa ou binaire se fait selon votre choix comme le montre la **figure 4**.

Le composant D1/D2 affichage représente le sous-programme qui gère les sorties, il suffit de double cliquer sur ce composant **figure 5**. Comme vous pouvez le constater les données D1/D2 sont multiplexées, l'inverseur qui sélectionne le multiplexage joue le rôle d'un oscillateur, ainsi on a l'affichage par interruption timer une fois sur le segment 1, une fois sur le segment 2, segment qui valide chaque afficheur, à ne pas oublier que segment 1 et segment 2 sont des sorties micro. Le résultat arrive sur un mot qui est éclaté en 8 bits : a,b,c,d,e,f,g,h, qui sont ni plus ni moins que les sorties logiques du microcontrôleur qui sont reliées aux pattes des afficheurs. A ne pas confondre avec les afficheurs.

Pour programmer cette interruption timer ou toute autre interruption, il suffit tout simplement de cliquer droit sur un espace vide dans cette figure, une fenêtre apparaît (**figure 6**) puis cliquer sur la fonction "Exécution Condition" et une autre fenêtre s'affiche qui permet de sélectionner l'interruption timer et vous entrez la valeur de l'interruption qui est de 0,01 s.

Pour finaliser notre projet, nous devons assigner les entrées et sorties relatives au microcontrôleur en double cliquant sur chacune

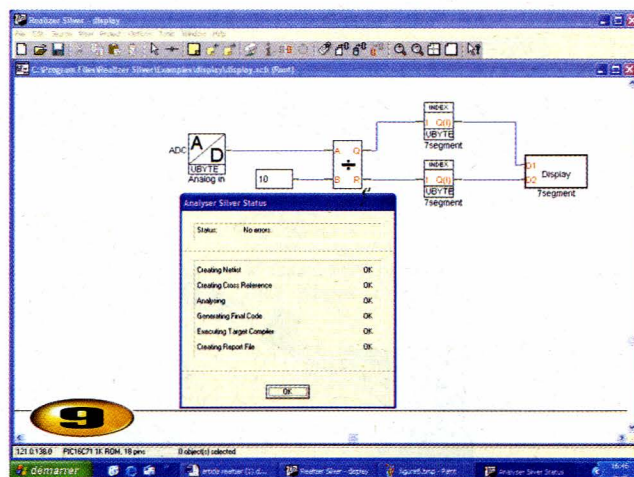
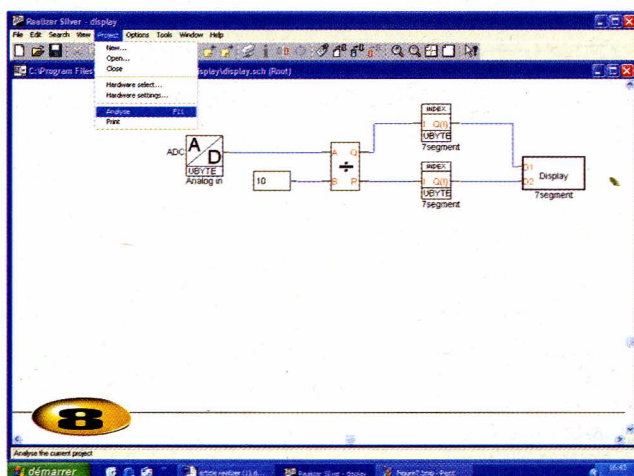
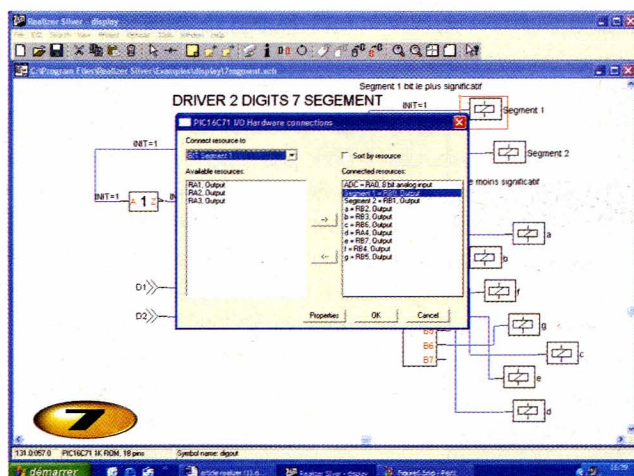




des entrées segment 1, segment 2, a,b,c,d,e,f,g,h, par exemple en double cliquant sur segment 1 (**figure 7**), une fenêtre s'ouvre qui permet de sélectionner la sortie du micro voulue, puis double cliquer sur cette dernière pour la valider.

Ne pas oublier de faire la même opération pour l'entrée analogique A/D.

À présent le projet est terminé, pour générer le code dans la barre de fonctions, cliquer sur "Projet" et sur "analyse" (**figure 8**). Le résultat de l'analyse s'affiche ; votre projet est terminé !



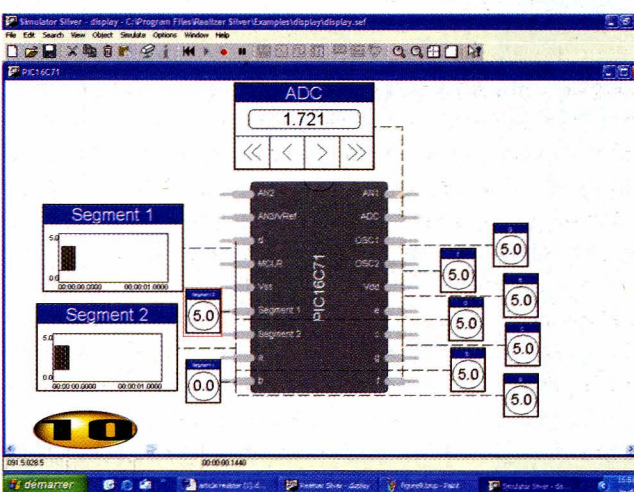
À ce stade, tous les fichiers sont générés : l'assembleur, hexa. Nous pouvons simuler notre projet en sélectionnant "Affichage simulation" dans la barre de fonctions (**figure 9**). Pour la simulation REALIZER dispose d'outils de simulation, le timer, ainsi vous pouvez simuler aisément votre application pour se rendre compte de son fonctionnement.

Comme nous vous l'avons promis et comme tout arrive à temps, le même projet peut se convertir avec un autre micro, par exemple avec un micro Pic, pour ce faire, il suffit donc de ne pas toucher au composant graphique, par contre, selon le choix de votre Pic, il suffira juste d'affecter les entrées et sorties, et le tour est joué ! (**figure 10**) avec en exemple ST6/ST7.

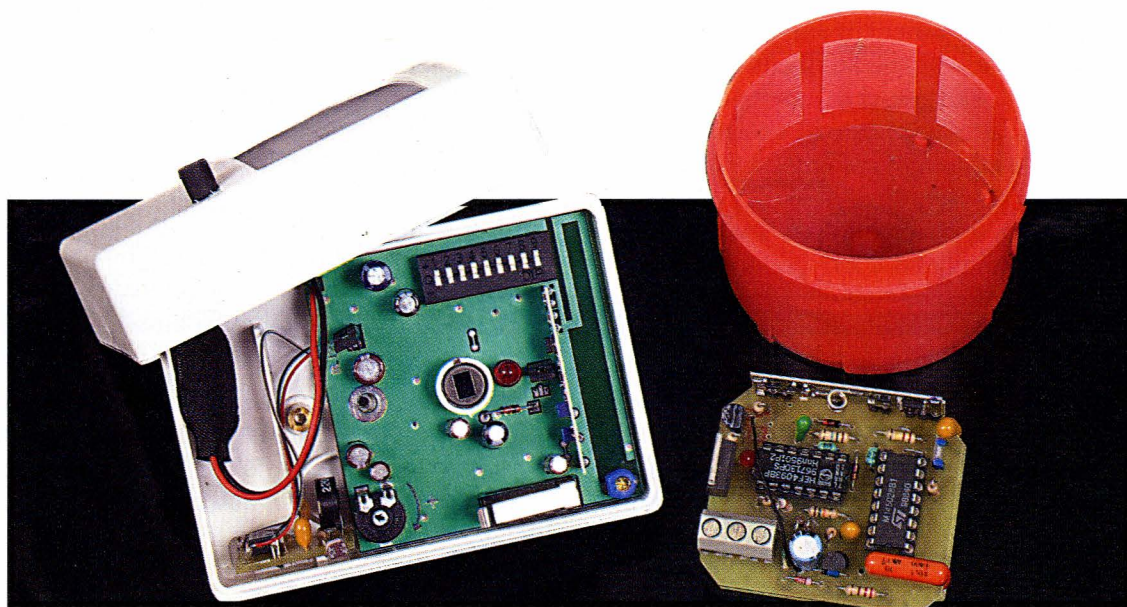
Nous aborderons, lors de numéros ultérieurs, la gestion d'affichage LCD, claviers, bus I2C et PWM qui nous permettront d'intégrer cette réalisation, étapes par étapes, dans des projets de plus grande envergure. Nous espérons que vous serez au rendez-vous.

Merci de vous adresser à la rédaction pour les programmes hexa. Bonne lecture et bonnes vacances !

A. LEMKITI



Allumage automatique radiocommandé



Vous trouvez en GSB des systèmes d'allumage automatique made in TAIWAN et vendus à des prix défiant toute concurrence. Ce que nous proposons ici, c'est un concept totalement différent. Nous utilisons un détecteur infrarouge passif conçu pour une alarme et qui comporte un émetteur codé travaillant dans la bande des 433 MHz. Cette technique a l'avantage de commander une seule source d'éclairage à partir de plusieurs détecteurs ou même de commander l'éclairage par un émetteur à main.

Le détecteur infrarouge

Nous avons utilisé, dans le rôle du détecteur, un système fabriqué par AUREL et vendu sous la référence SIR 113. Il comporte un détecteur à infrarouge passif associé à un codeur et à un module émetteur. Il s'alimente par pile de 9V et bénéficie donc d'une autonomie complète. Il utilise un codeur MOTOROLA ou ST MICROELECTRONICS 145026 très connu et qui nous permettra d'utiliser son complément pour la réception.

Une fois l'intrusion détectée, l'émetteur envoie un signal RF modulé en impulsions. Après l'émission, il se met en veille pendant trois minutes pour réduire la consommation, donc l'usure de la pile.

Bien sûr, un tel détecteur fonctionne aussi bien le jour que la nuit. Si on désire lui faire commander l'allumage de lampes, autant qu'elles ne s'allument pas le jour.

Un détecteur de lumière consomme de l'énergie. Il faut en effet faire traverser l'élément semi-conducteur chargé de la détection par un courant électrique, puis détecter les diminutions de courant dues à la baisse de la luminosité. Même avec une

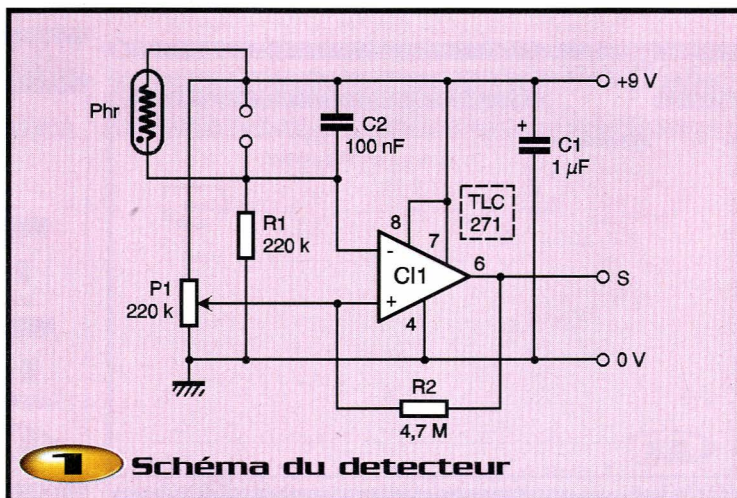
consommation réduite à quelques μA , un détecteur alimenté en permanence va considérablement raccourcir la durée de vie de la pile d'alimentation.

Nous avons opté pour une autre technique, elle consiste à n'effectuer la mesure de la lumière que pendant l'émission. L'autonomie du détecteur ne sera donc pratiquement pas raccourcie.

Pour éviter de rentrer dans le schéma du détecteur et de le modifier trop profondément, nous allons simplement tromper le récepteur en envoyant, pendant le jour, un signal

codé différent de celui qui est émis la nuit. C'est le détecteur de lumière qui s'en charge. Il mettra un bit de codage à 1 au lieu de 0. Le récepteur sera codé sur le code correspondant au message nocturne et ne réagira donc pas le jour... Avec un récepteur codé différemment, vous pourrez aussi utiliser le signal de jour...

Nous avons choisi de coder le bit 8, le 9 pose quelques problèmes car il peut entraîner la sortie d'une impulsion de courte durée et non de la durée correspondant à celle de l'envoi du signal en cas de mauvaise polarisation...



En travaillant ainsi, on pourra détecter une présence de jour comme de nuit si on exploite l'information correspondant aux deux valeurs du bit 8.

Le schéma du détecteur (**figure 1**) est fort simple, nous avons ici un trigger de Schmitt basé sur un amplificateur opérationnel associé à une résistance assurant une réaction positive. Le potentiomètre P₁ modifie la polarisation de l'entrée non-inverseuse et permet l'ajustement du seuil de basculement du trigger. L'élément sensible à la lumière est une photorésistance. Sa résistance varie de façon inverse à la lumière, plus l'intensité lumineuse est forte et plus la résistance ohmique est faible, moins elle offre de résistance au passage du courant.

Lorsque la luminosité baisse, la tension de l'entrée non-inverseuse diminue, passe au-dessous du seuil fixé par le potentiomètre et la tension de sortie de l'ampli se met à 1. Nous avons utilisé ici un amplificateur programmable LINC MOS à faible consommation. Cette dernière est ici fixée à 10 µA en mettant la broche 8 au pôle positif de l'alimentation.

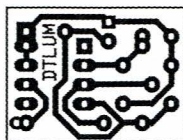
La **figure 2** donne le circuit imprimé et la **3** l'implantation des composants.

L'installation dans le module demande quelques modifications mineures : vous n'aurez aucune piste de circuit imprimé à couper : juste trois fils à souder.

La sortie du détecteur de lumière sera reliée à la borne du commutateur DIL correspondant au numéro 8. Ce commutateur permet, soit de relier les entrées de codage du circuit imprimé au plus ou au moins, soit de les laisser en l'air. On place le commutateur 8 en position centrale, celle correspondant à la broche en l'air. La tension de la broche sera donc imposée par la tension de sortie de l'ampli opérationnel, 0 ou 9V.

La tension d'alimentation sera prise sur les broches du module émetteur, + sur la broche 15 et - sur la 13 (**figure 4**).

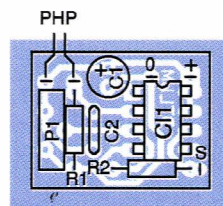
Le module peut s'installer juste derrière la place de la pile. Il pourra être collé par un filet de colle thermique déposé sur le champ du circuit, côté opposé à la photorésistance. La cellule verra le jour au travers d'un tube noir (gaine isolante). Bien sûr, on s'arrangera pour qu'elle ne voie pas trop la lumière ambiante.



2

Tracé du circuit imprimé du détecteur

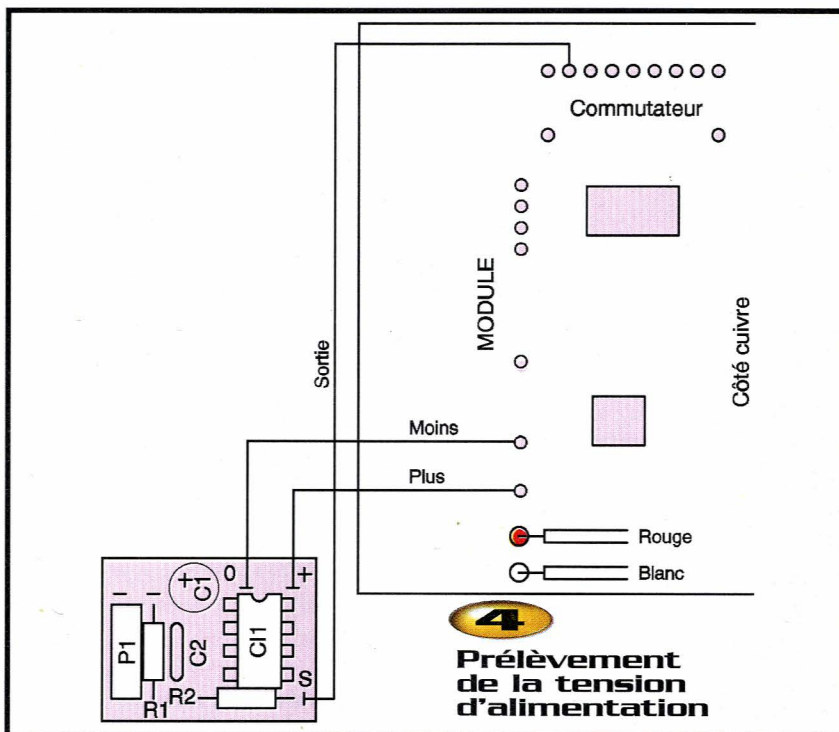
Le système de commande d'allumage (**figure 5**) utilise un module récepteur classique à super-réaction associé à un



3

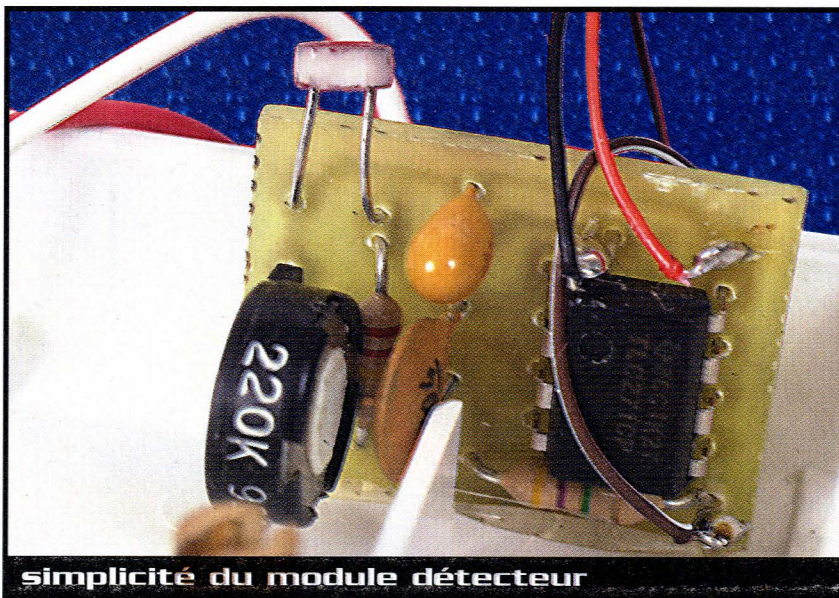
Implantation de ses éléments

décodeur, une minuterie et un circuit de commande de triac. L'alimentation se fait directement sur le secteur, ce qui évite l'emploi d'un transformateur très encombrant.



4

Prélèvement de la tension d'alimentation



simplicité du module détecteur

Un debugger de téléphone GSM



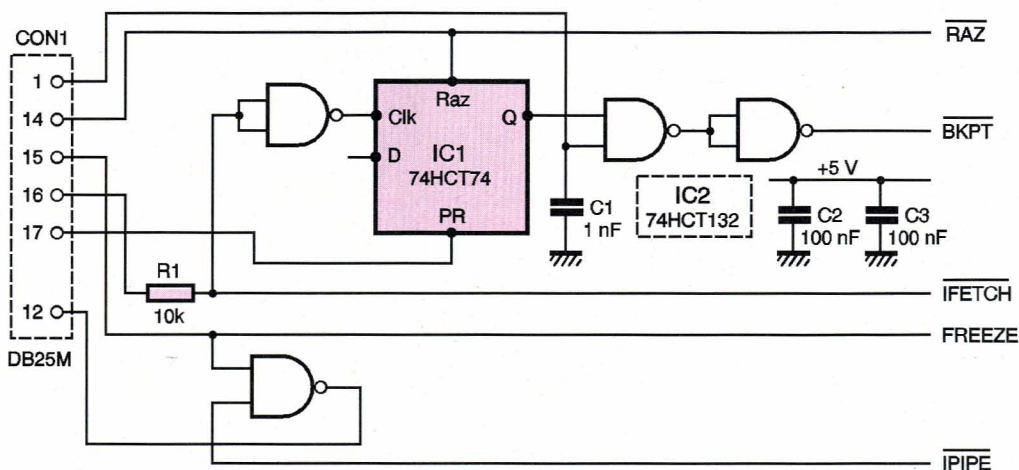
Avec la crise, du fait de l'abondance des téléphones GSM et pour un prix de 10 €, on peut envisager quelques manipulations intéressantes, digne d'une chasse au trésor. Ces manipulations ne concernent que les téléphones utilisant le microcontrôleur MOTOROLA de la famille MC6833X. Ce sont des téléphones de premières générations.

Le GSM qui a été utilisé est de la marque NORTEL utilisant le CPU MOTOROLA. Ce processeur a un debugger intégré directement dans son cœur, aucun programme externe n'est nécessaire pour le faire fonctionner. Ce debugger, hormis dans le cadre normal d'utilisation, est utilisé pour deux opérations. Après fabrication, la mémoire flash du GSM est vide, il faut charger le programme, un fichier de commande (batch) propre au logiciel du debugger va transférer le fichier programme dans la mémoire du GSM. C'est aussi

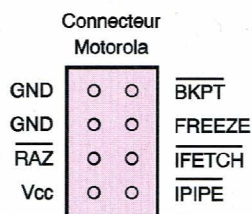
à ce moment que l'on procède aux vérifications de la mémoire flash, par exemple, l'absence de court-circuit ou mauvais contact sur les bus de données ou d'adresses, là encore on passe par cette porte. Une fois ces opérations effectuées et concluantes, on peut lancer le CPU. Ce principe de mise en route est assez commun et devient incontournable avec la miniaturisation. Le JTAG est le bus série dédié à l'analyse et, souvent, la programmation des éléments non accessibles. MOTOROLA utilise le principe du bus série pour son debugger.

Le cas MOTOROLA

Peu à peu, au fur et à mesure et tout doucement, les fabricants de matériel embarqué se sont aperçus que les émulateurs, mis à la place du processeur et utilisés pour la mise au point, n'étaient jamais parfaits. La miniaturisation n'arrangeait rien. C'est pour cela que MOTOROLA a intégré cette interface dans son processeur. MOTOROLA vend son debugger, mais la communauté, en particulier M. Scott HOWARD, a mis au point un



1 Schéma de principe



2

Plan du connecteur MOTOROLA

3

PinOUT du processeur MOTOROLA

debugger en version libre : le BD32 (Background Debugger). Le plan proposé n'est pas celui d'origine, il utilisait un circuit 74HC76. Ce circuit est vieux, difficile à trouver, c'est un des premiers circuits de la famille, l'alimentation s'effectue par le milieu alors que le reste de la famille a une alimentation en diagonale. Ce circuit a été remplacé par un classique 74HCT74.

Le schéma électrique est donné **figure 1**. Il ne comprend que deux circuits, le 74HCT74 et le 74HCT132. Le debugger utilise le port imprimante, le programme BD32 génère les signaux nécessaires. Pour faire du pas à pas, il faut « basculer » rapidement les signaux, c'est la raison de la présence de la bascule D. La platine ne comporte pas d'alimentation, celle-ci est fournie par le téléphone. La **figure 2** présente le brochage du connecteur MOTOROLA, c'est celui que l'on retrouve dans le téléphone. Le connecteur téléphonique a quatre autres broches. À la mise sous tension, le processeur est bloqué, la gestion de l'énergie coupe l'alimentation et la platine de debug.

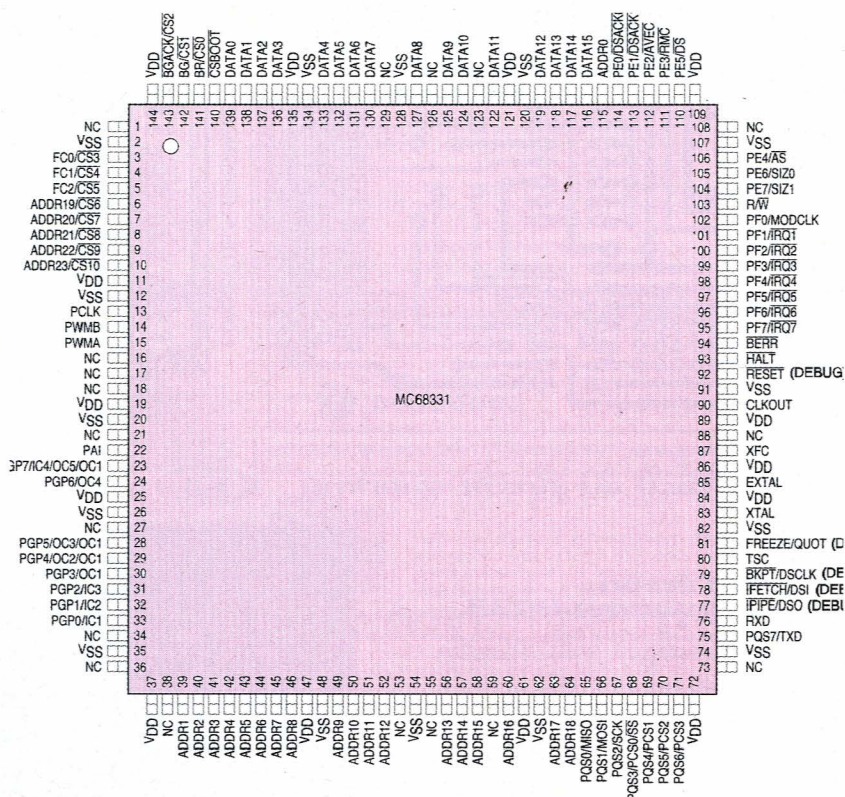
En reliant par une résistance de 10 kΩ les deux plots externes, l'alimentation est maintenue.

La réalisation de la plaquette ne pose pas de problème.

Le dessin a été réalisé avec le programme TCI (voir <http://b.urbani.free.fr>), le fichier DBM32.tci de 35 Ko qui est disponible sur le site de la revue et peut être personnalisé à loisir.

Montage

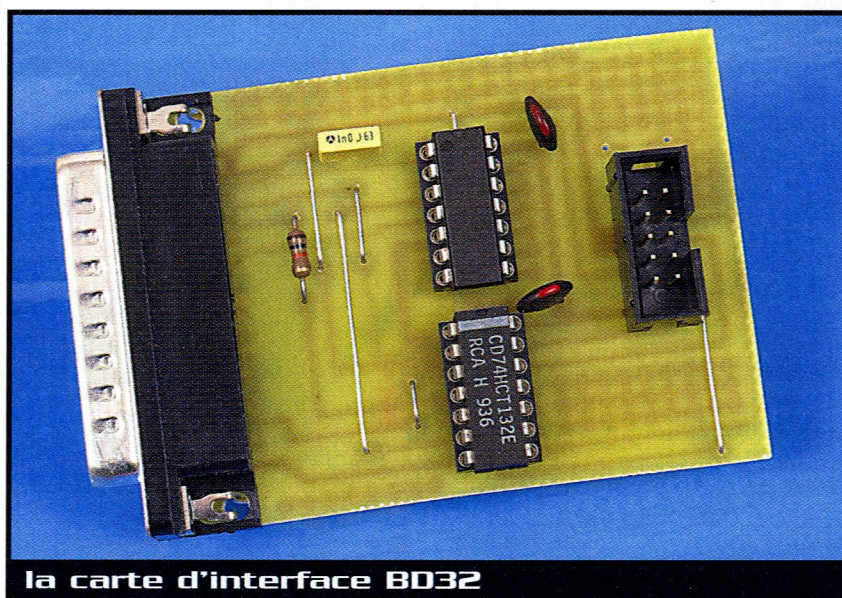
Le descriptif s'applique au téléphone NORTEL, la **figure 3** donne le pinOUT du processeur et marque les points pour l'inter-



face afin de faciliter la recherche de ces points sur d'autres téléphones.

L'ouverture est simple, après avoir enlevé le pack batterie, il faut dévisser quatre vis. Trois sont visibles, la quatrième est cachée par un petit capuchon. Pour l'enlever, il suffit de faire un petit trou, une fois enlevé la vis apparaît. Le téléphone est dégagé de sa coquille, il reste encore deux clips et quelques vis. Il faut prendre soin du connecteur élastomère qui relie la carte afficheur à la carte GSM.

Le connecteur de debug est au pas de 1,27 mm, il faut être précis et méticuleux, la tension de 10V côtoie les signaux du processeur et celui-ci ne supporte pas cette tension. On commence par dénuder la nappe de 12 fils, puis on étame les fils, on coupe l'âme pour qu'il ne reste plus que 1mm, tous les fils doivent être de la même longueur. Avec un fer bien chaud et propre, on étame les pastilles. Il ne reste plus qu'à souder les fils, avec la pointe du fer on fait fondre le dôme d'étain sur la



Amplificateur Hi-Fi

de 70 Watts efficaces



Tous les audio-philés vous le diront : les meilleurs amplificateurs Hi-Fi sont ceux dont les étages de sortie sont réalisés avec des transistors MOS de puissance. Contrairement aux classiques transistors bipolaires, ces derniers génèrent en effet majoritairement de la distorsion par production d'harmoniques paires, bien moins désagréables à l'oreille que les harmoniques impaires des transistors bipolaires. Les amplificateurs à lampes étaient dans le même cas, ce qui explique l'engouement dont ils sont encore l'objet aujourd'hui.

Hélas, la réalisation d'un amplificateur hi-fi de puissance à transistors MOS nécessite la mise en œuvre d'un nombre assez important de composants car, au niveau des étages de puissance, la liaison entre les transistors bipolaires qui constituent les étages d'entrée et les transistors MOS des étages de sortie est loin d'être simple.

Fort heureusement, il existe une solution élégante à ce problème avec l'un des rares circuits intégrés amplificateur de puissance du marché qui utilise des transistors MOS dans son étage de sortie : le TDA 7294 de ST Microelectronics.

Ce circuit, déjà assez ancien puisqu'il a plus de cinq ans, n'a en effet toujours aucun équivalent à ce jour et ses performances sont à même de faire rougir de honte de nombreux

amplificateurs conventionnels.

Qui plus est, sa simplicité de mise en œuvre et son prix de vente très abordable (de l'ordre de 8 €) devraient vous inciter à l'utiliser plus souvent. C'est ce que nous vous proposons de faire avec cet article.

Les caractéristiques

L'amplificateur que nous vous proposons de réaliser se présente sous la forme d'un module comportant un seul étage monophonique. En procédant de la sorte, notre montage est adaptable à toutes les situations puisqu'il vous suffira de réaliser deux modules identiques pour un amplificateur stéréophonique et jusqu'à six modules identiques pour un ampli-

cateur de home cinéma.

La puissance de sortie qu'il peut délivrer est directement fonction de l'impédance des enceintes utilisées et de l'alimentation que vous lui appliquerez. Le tableau 1 indique quelques valeurs typiques relevées sur notre maquette ; valeurs qui sont parfaitement reproductibles puisque la puissance de 60W indiquée constitue le minimum garanti par le fabricant du TDA 7294. Notez bien que cette puissance est une valeur efficace, puisque c'est la seule qui ait une signification, et qu'elle est indiquée pour une distorsion inférieure à 0,5 %. Les **figures 1 à 4**, quant à elles, concrétisent ce tableau sous forme de courbes pour des enceintes de 4 Ω et 8 Ω d'impédance et pour diverses tensions d'alimentation. Remarquez la valeur particulièrement

faible de la distorsion sur toute la plage de puissance de sortie utilisable puisque, à une fréquence de 1 kHz et de quelques centaines de mW à 60W (pour une charge de 8 Ω choisie à titre d'exemple), la distorsion reste collée sur la ligne des 0,005 %. Mieux

Impédance des enceintes

Tension d'alimentation minimum nécessaire

4 Ω

$\pm 27V$

6 Ω

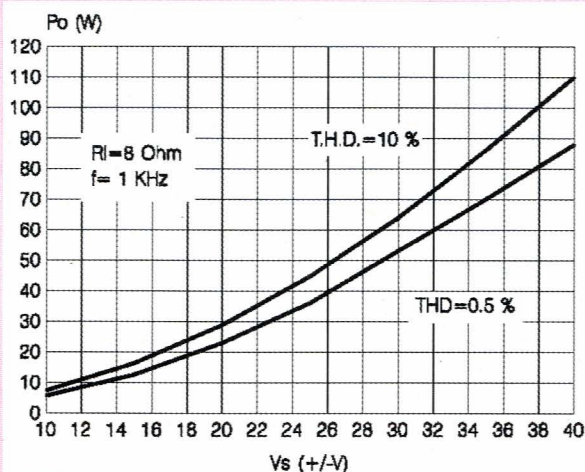
$\pm 31V$

8 Ω

$\pm 35V$

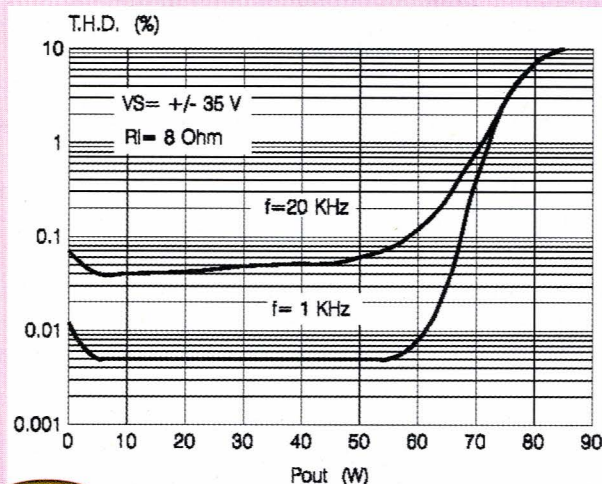


Tension d'alimentation nécessaire pour disposer d'une puissance de sortie efficace minimum garantie de 60W à 0,5 % de distorsion, pour diverses impédances de charge



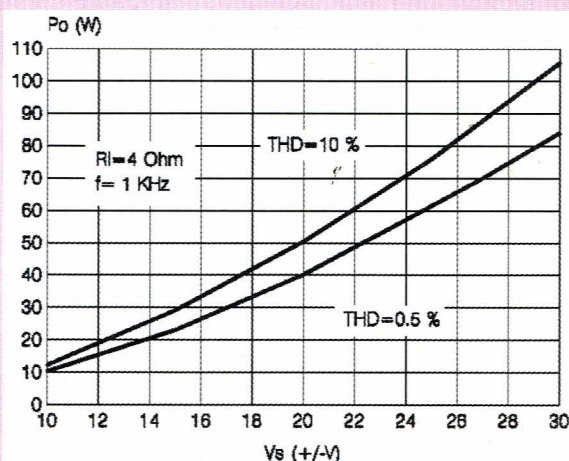
1

Puissance de sortie en fonction de la tension d'alimentation sur une charge de 8Ω



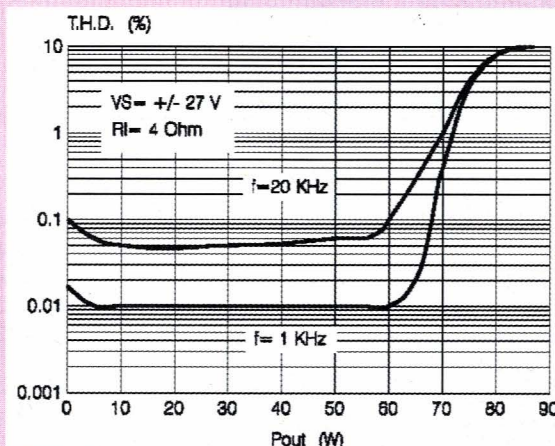
3

Distorsion en fonction de la puissance de sortie sur une charge de 8Ω



2

Puissance de sortie en fonction de la tension d'alimentation sur une charge de 4Ω



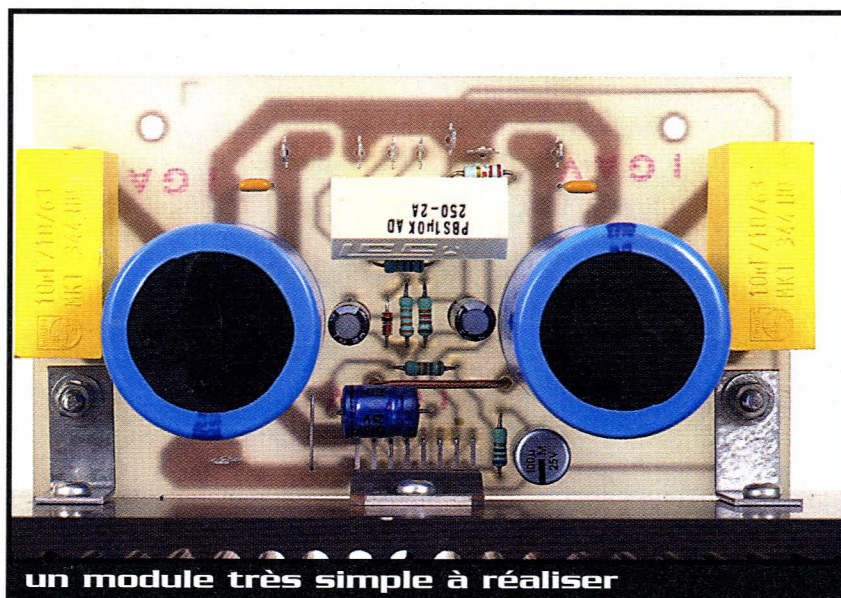
4

Distorsion en fonction de la puissance de sortie sur une charge de 4Ω

encore, pour la même plage de puissance mais à une fréquence de 20 KHz, cette distorsion ne grimpe que jusqu'à 0,05 % ce qui est une performance remarquable que bien des amplificateurs à composants discrets sont incapables d'atteindre !

La bande passante de l'amplificateur est évidemment à la mesure de ces performances puisqu'elle est garantie meilleure que de 20 Hz à 20 KHz à -3dB sur toute la plage de puissance de sortie.

La réjection d'alimentation, quant à elle, c'est à dire l'aptitude qu'a l'amplificateur à ne pas reproduire les bruits superposés à la tension d'alimentation constitués en général par le ronflement à 100 Hz induit par le redressement du secteur, est garantie supérieure à 60 dB, avec une valeur



un module très simple à réaliser

typique de 75 dB. C'est dire qu'aucun «ronron» émanant de l'alimentation n'est à craindre pour peu que celle-ci utilise des chimiques de filtrage de capacité en rapport avec la puissance de sortie à fournir. Enfin, précisons que le TDA 7294 est protégé contre les courts-circuits en sortie ainsi que contre les échauffements excessifs. Il passe ainsi automatiquement en mode silencieux lorsque la température de sa puce atteint 145°C, puis en mode attente si la température continue tout de même d'augmenter et atteint 150°C.

Malgré ces caractéristiques remarquables, n'ayons pas peur des mots, le schéma de notre amplificateur reste d'une extrême simplicité comme nous allons pouvoir le découvrir maintenant.

Un schéma très simple

Il vous est présenté dans son intégralité **figure 5** et pourrait presque se passer de commentaires tant il est simple. On peut en effet assimiler le TDA 7294 à un «gros» amplificateur opérationnel câblé en montage non-inverseur. On reconnaît alors les résistances de détermination du gain que

sont R_1 et R_5 tandis que R_2 fixe l'impédance d'entrée du montage à 18 k Ω environ (22 k Ω en parallèle sur l'impédance propre du TDA 7294). Le circuit dispose de quatre pattes d'alimentation, deux positives et deux négatives, car les étages de puissance sont séparés des étages d'entrée. Un généreux découplage de ces alimentations est assuré par C_5 et C_7 d'une part et par C_6 et C_8 d'autre part. Pour ce qui est des condensateurs C_9 et C_{11} , assez particuliers puisque ce sont des 10 μ F mais non chimiques, et donc fort coûteux, leur présence nous a été demandée par des amis audiophiles car, avec eux, ils entendaient une amélioration. Avec une réjection d'alimentation meilleure que 60 dB nous voyons mal pourquoi mais, c'est bien connu, les audiophiles ont des raisons que la raison ignore...

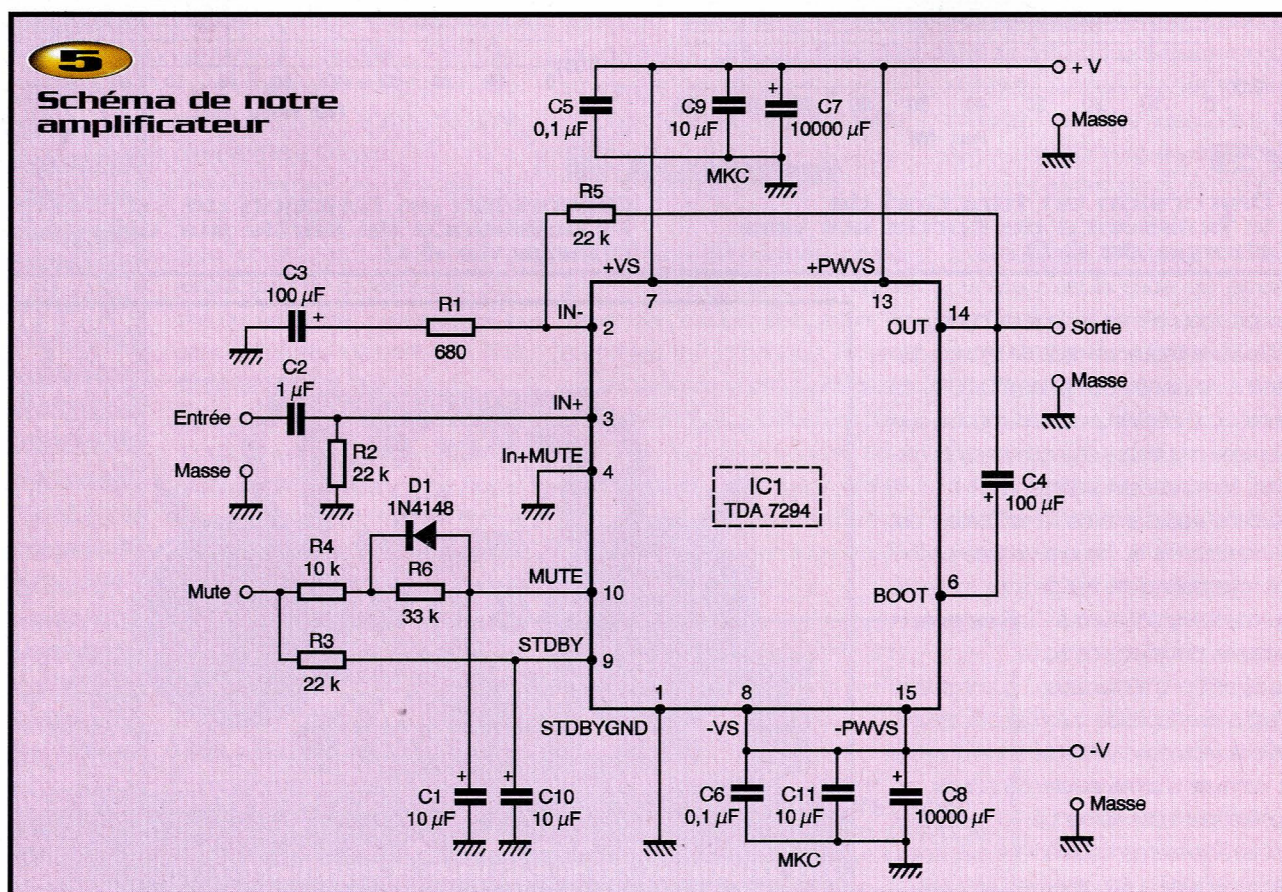
Le TDA 7294 pouvant être employé dans de nombreuses applications, il dispose d'une entrée silencieux (mute) et d'une entrée attente (stand-by). Nous les avons regroupées sur une seule commande que nous avons appelée «mute» (silencieux en bon français). Les résistances, condensateurs et la diode visibles à ce niveau n'étant

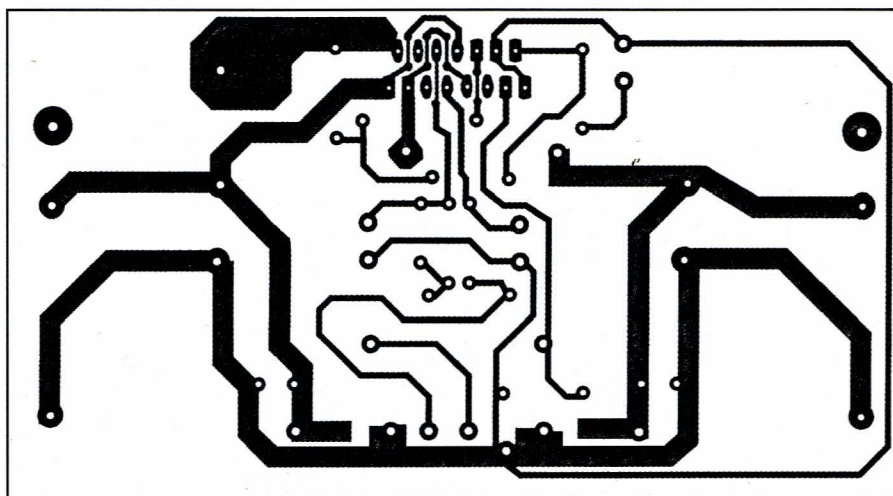
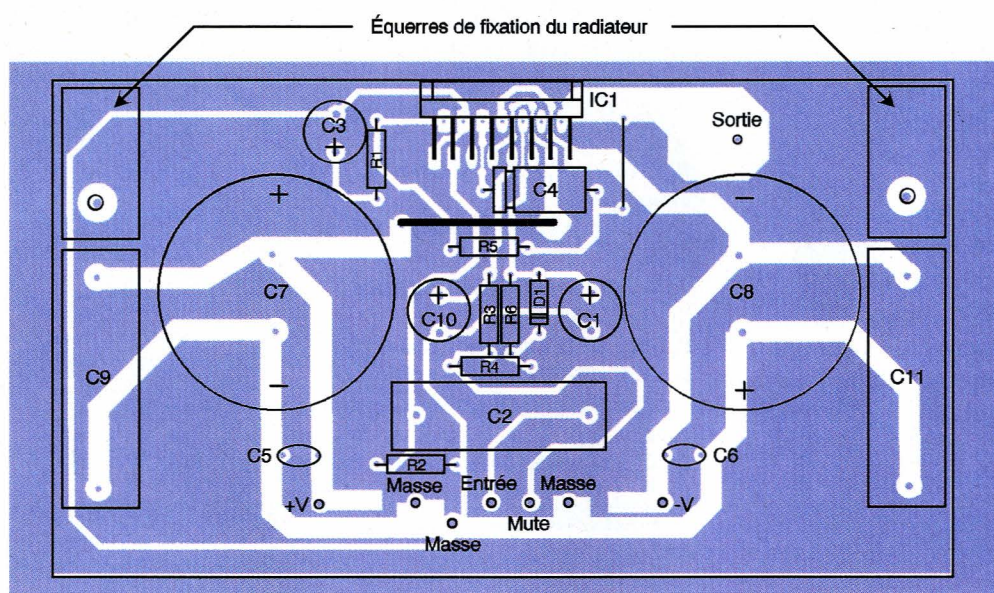
là que pour assurer une chronologie correct d'application de tension à ces deux entrées afin d'éviter tout bruit parasite. Si cette entrée «mute» est à la masse, l'ampli est en mode attente ; il est donc silencieux et ne consomme qu'un courant très faible (inférieur à 3mA). Par contre, il fonctionne normalement lorsque «mute» est reliée à la tension d'alimentation positive +V.

Réalisation

L'approvisionnement des composants ne vous posera aucun problème, le TDA 7294 étant aujourd'hui disponible chez de très nombreux revendeurs. Rappelons que les condensateurs C_9 et C_{11} sont facultatifs comme nous l'avons expliqué ci-dessus. Vous les mettrez donc en place ou pas, selon les indications données par votre oreille et par... votre porte-monnaie.

Le radiateur devra être choisi de dimensions en rapport avec la puissance de sortie à fournir. Un modèle de 150 x 70 mm environ et de 1,5°C/W de résistance thermique (K150 de SELECTRONIC en version 70mm par exemple), tel celui visible sur la photo de notre maquette est un minimum



6**Tracé du circuit imprimé****7****Implantation des composants**

si vous voulez pouvoir bénéficier de toute la puissance de sortie disponible.

La solution consistant à visser le TDA 7294 sur une face du boîtier recevant le montage n'est acceptable que pour des puissances de sortie ne dépassant pas 20W. Au-delà, l'échauffement du circuit devient vite excessif, la protection thermique entre alors en action et «coupe le sifflet» à votre ampli ! Même si le TDA 7294 est très stable, nous vous conseillons d'utiliser le circuit imprimé que nous avons dessiné et que vous trouverez reproduit **figure 6**. Ne diminuez pas la largeur des pistes, car il y circule un courant pouvant être très important à forte puissance.

Le câblage est à faire en suivant les indications de la **figure 7** dans l'ordre classique, straps, résistances et condensateurs pour terminer par la diode et le circuit intégré lui-

même. Précisons que le strap parallèle à C_4 doit être réalisé avec du fil de cuivre de 10/10 de mm car il est traversé par un courant important. Notez aussi que, si vous voulez utiliser un radiateur du même type que le nôtre, fixé avec les deux équerres visibles de part et d'autre du circuit imprimé, il ne faut pas souder pour le moment C_2 , C_9 et C_{11} afin de pouvoir visser facilement ces dernières et le TDA 7294 sur ce radiateur.

A propos de ce radiateur justement, précisons que la languette métallique du TDA 7294 à la malencontreuse idée d'être reliée non pas à la masse mais au négatif de l'alimentation. Il faudra donc :

- soit monter le TDA 7294 sur ce radiateur avec des accessoires d'isolement classiques que sont la plaquette en mica ou en matériau isolant et une rondelle à épau-

ment pour la vis ;

- soit monter directement le TDA 7294 sur ce radiateur mais isoler ensuite la fixation de ce dernier par rapport au boîtier dans lequel sera placé le montage.

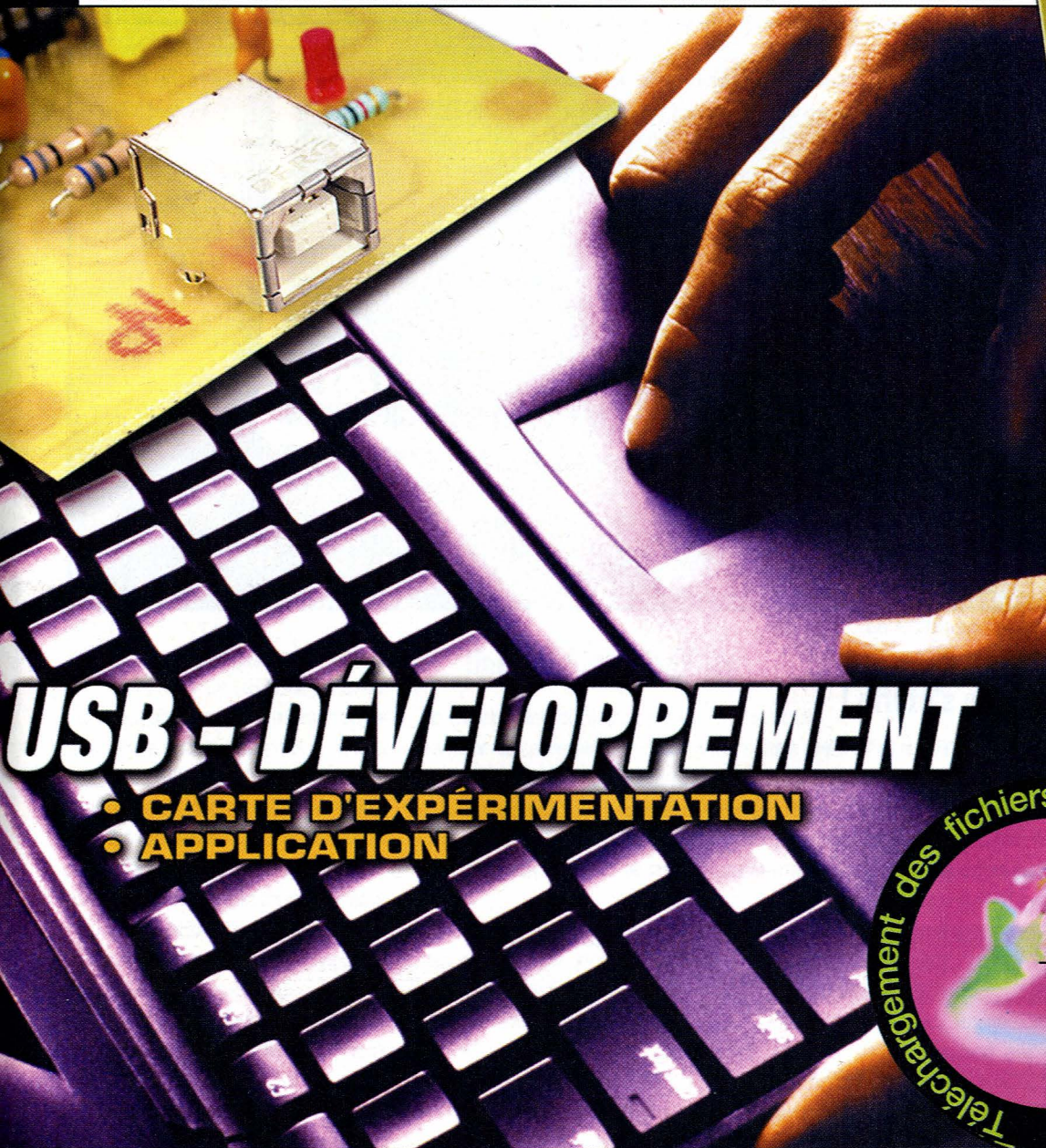
Dans les deux cas, le TDA 7294 (et l'accessoire d'isolement dans le premier cas) sera généreusement recouvert de graisse aux silicones pour améliorer le contact thermique avec le radiateur.

Essais et utilisation

Les essais ne pourront pas être conduits sur table avec une alimentation de laboratoire, ou alors il faudra vous contenter d'une faible puissance de sortie. En effet, vu le courant absorbé sur les lignes d'alimentation à forte puissance de sortie, celles-ci doivent être à faible impédance ce qui s'ac-

INTERFACES ET DEVELOPPEMENTS PC

HORS-SERIE • ÉLECTRONIQUE PRATIQUE



- **Nouveautés
cartes à puce**
- **Adaptateur
PC/SC
pour télécartes**
- **Carte de
Développement
pour
microcontrôleur
Basic Tiger**
- **Etc.**

USB - DÉVELOPPEMENT

- **CARTE D'EXPÉRIMENTATION**
- **APPLICATION**



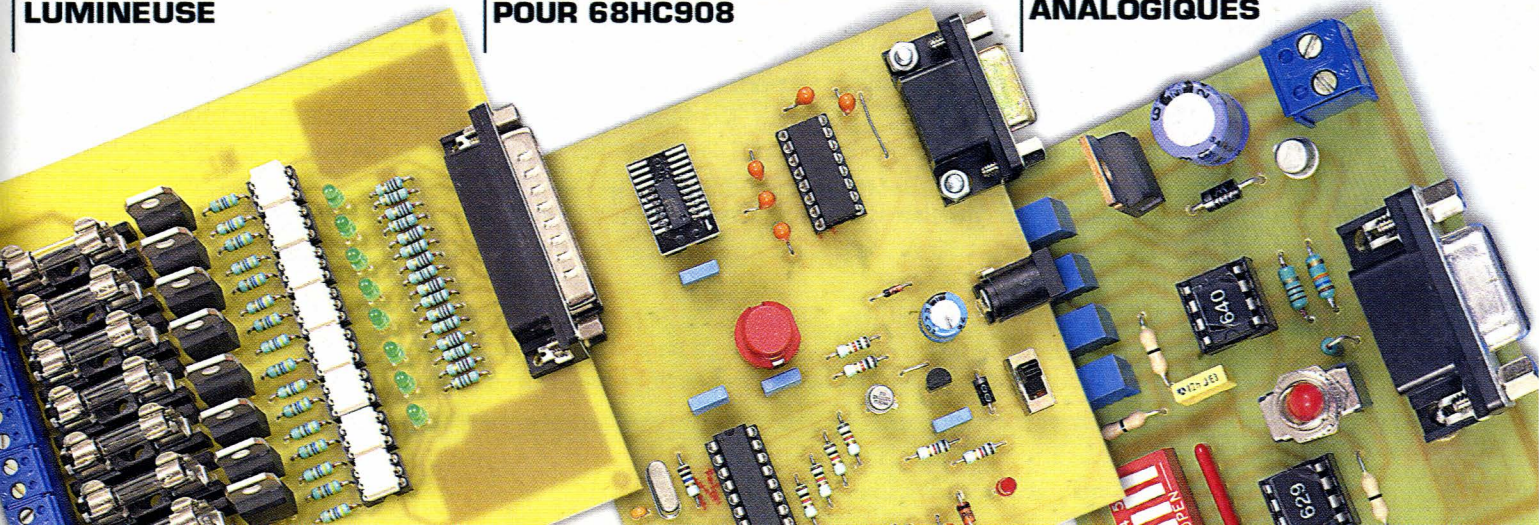
Téléchargement :

TOUS LES PROGRAMMES
ET LES PCB, SUR INTERNET
www.electroniquepratique.com

**ANIMATION
LUMINEUSE**

**CARTE DE PROGRAMMATION
POUR 68HC908**

**ENTRÉES LOGIQUES
ANALOGIQUES**



Nouveautés

"Cartes à puce"



Malgré l'annulation de dernière minute du salon "Smart Card 2002" qui devait se tenir à LONDRES (Docklands) fin février dernier, l'actualité des cartes à puce n'est pas en panne ! En attendant CARTES 2002 qui, succès oblige, va se déplacer de La Défense à VILLEPINTE, les exposants de l'édition 2001 ne s'endorment nullement sur leurs lauriers...

BasicCard : La gamme s'étoffe !

La technologie "Flash EEPROM" sur laquelle est basée la BasicCard "Professional" permet de multiplier les nouvelles versions, puisqu'il n'y a qu'à réécrire le code qui est simplement téléchargé dans des puces vierges.

Suite à l'enthousiasme suscité par la ZC4.1, y compris dans certains milieux militaires, la ZC4.5 a été finalisée dès septembre 2001, suivie par la ZC5.4 en février 2002. A vrai dire, la ZC4.5 n'est autre qu'une ZC4.1 améliorée, qui se décline désormais en deux variantes :

- La ZC4.5A (cryptographie AES, RSA, et SHA-1),
- La ZC4.5D (cryptographie DES, RSA, et SHA-1).

Deux révisions logicielles étant même déjà derrière nous, on pourra rencontrer sur le marché des ZC4.5A_A, des ZC4.5D_A, des ZC4.5A_B, et des ZC4.5D_B. A chaque version correspond un fichier de configuration pour le kit de développement, par exemple

ZC45D_A.ZCF pour la ZC4.5D_A (Rev. A).

La collection à jour des fichiers de configuration existants est incluse dans chaque nouvelle version du kit de développement téléchargeable gratuitement sur <http://www.basic-card.com> (la dernière en date portant le numéro 4.30).

La ZC5.4 inaugure, pour sa part, une série basée sur une "puce" flash concurrente du composant ATMEL utilisé jusqu'alors, ce qui mène à des caractéristiques (et des prix) un tant soit peu différents. La capacité EEPROM tombe de 30 K à 16 K (la RAM restant à 1 K), tandis que la rapidité s'améliore encore de façon non négligeable et que l'arithmétique à virgule flottante est implémentée de façon plus complète (conversion "Single" vers "String"). Les protocoles T=0 et T=1 sont, bien entendu, toujours supportés en concurrence, tandis que la cryptographie fait appel aux algorithmes EC-167, AES, DES, et SHA-1. Une conséquence intéressante de l'absence du RSA est qu'il n'y aura probablement pas besoin

de licence d'exportation pour les pays hors CEE.

A moyen terme, la ZC5.4 devrait donc logiquement s'imposer comme la BasicCard "T=0" la plus facile à se procurer, voire même supplanter progressivement la ZC4.1 déjà menacée d'obsolescence. Il est d'ailleurs bien spécifié, parallèlement, que la ZC4.5 ne sera pas commercialisée auprès des particuliers...

Faut-il voir ici le résultat de pressions tendant à limiter l'accès du grand public à un outil trop puissant aux yeux de certains ou au contraire le signe que la ZC5.4 est appelée à se répandre comme une traînée de poudre ? L'avenir nous le dira, et il est bien évident que nos futurs développements tiendront compte de la tendance qui se dessinera !

MEMOPASS : L'authentification acoustique sur le Web

Après avoir séduit les professionnels avec SecuredSound™ (voir

Interfaces PC N°11), AudioSmart-card démocratise l'authentification par carte acoustique avec MemoPass™, le dernier-né de sa gamme de produits.

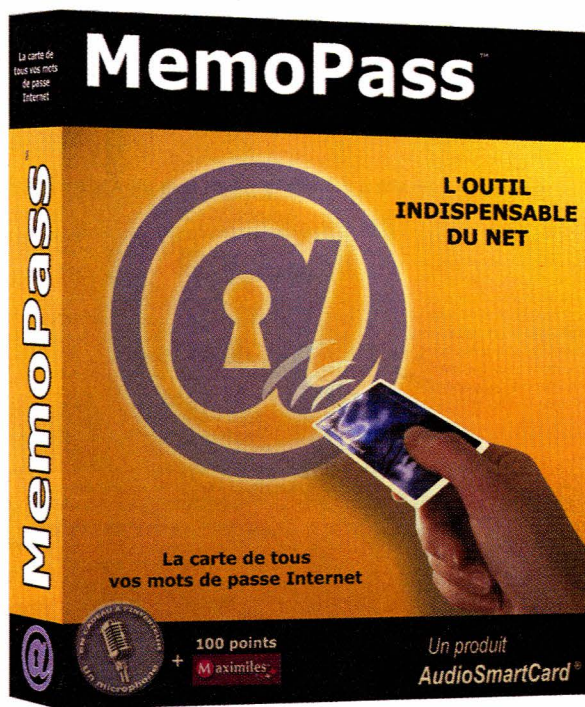
MemoPass, c'est une carte et un logiciel qui gèrent tous les comptes utilisateurs et mots de passe de l'internaute. Avec seulement cette carte en poche, celui-ci est réputé pouvoir accéder à quasiment tous les sites du monde, quel que soit le PC à partir duquel il se connecte.

Un coffret "grand public"

Destiné à tous les internautes, le coffret MemoPass™ comprend une carte à puce à couplage acoustique et un microphone permettant au PC (équipé d'une carte son) de capter la séquence sonore cryptée émise par la carte. Le logiciel d'authentification, pour sa part, doit être téléchargé depuis le site dédié (<http://www.memopass.com>), procédure qui présente l'avantage de donner accès, à tout moment et en tout lieu, à la version la plus récente possible. Les internautes déjà en possession d'une carte SecuredSound™ peuvent même installer, autant de fois qu'ils le souhaitent, et utiliser gratuitement MemoPass™, sans avoir à acheter un coffret qui ferait naturellement double emploi.

MemoPass™, comme SecuredSound™, fait appel à une technologie exclusive associant une carte à puce sonore sans lecteur et un logiciel d'authentification. Il est à noter que le logiciel MemoPass™ est totalement distinct des logiciels du coffret SecuredSound™ et peut donc être utilisé de façon entièrement indépendante. Simple, pratique, et économique, MemoPass™ pourrait donc bien changer radicalement la vie de bon nombre de surfeurs !

Qui n'a jamais recopié sur un vieux "post-it", collé dans son agenda, des séries interminables et compliquées de chiffres ? Qui n'a jamais oublié ou perdu des mots de passe ? Qui ne s'est pas détourné d'un forum, d'un site ludique, simplement parce que l'idée de mémo-



1 Le coffret Memopass

riser un nouveau login l'a découragé ?

Une solution élégante

MemoPass™ est une solution particulièrement élégante à ces contraintes du Web sécurisé. Il permet de protéger et remplacer tous les identifiants sur Internet. Désormais, l'utilisateur n'aura plus qu'à appuyer sur le bouton de sa carte,

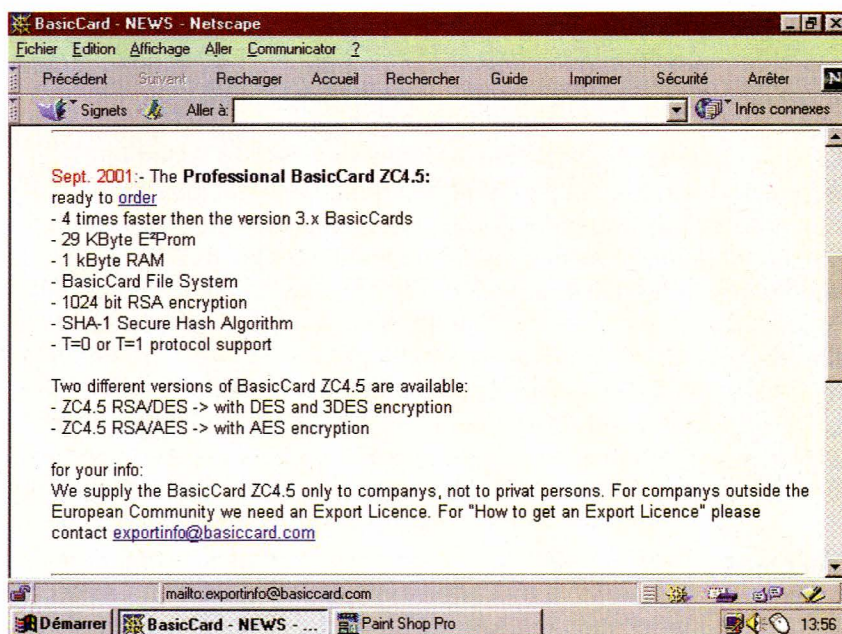
près du microphone de quasiment n'importe quel ordinateur, pour s'authentifier automatiquement et accéder à l'espace sécurisé du site. Il a également la possibilité de renforcer la confidentialité de ses accès avec l'ajout facultatif d'un code PIN à 4 chiffres.

Grâce au site memopass.com, l'utilisateur de MemoPass™ gère en toute simplicité ses listes et ses profils et accède à une foule d'informations sur MemoPass™ (Club des utilisateurs, code PIN, actualités et informations commerciales).

L'utilisateur n'ayant plus besoin de saisir son login et son mot de passe à chaque connexion, il élimine ainsi les risques liés à l'oubli, la perte ou le vol. Memo-

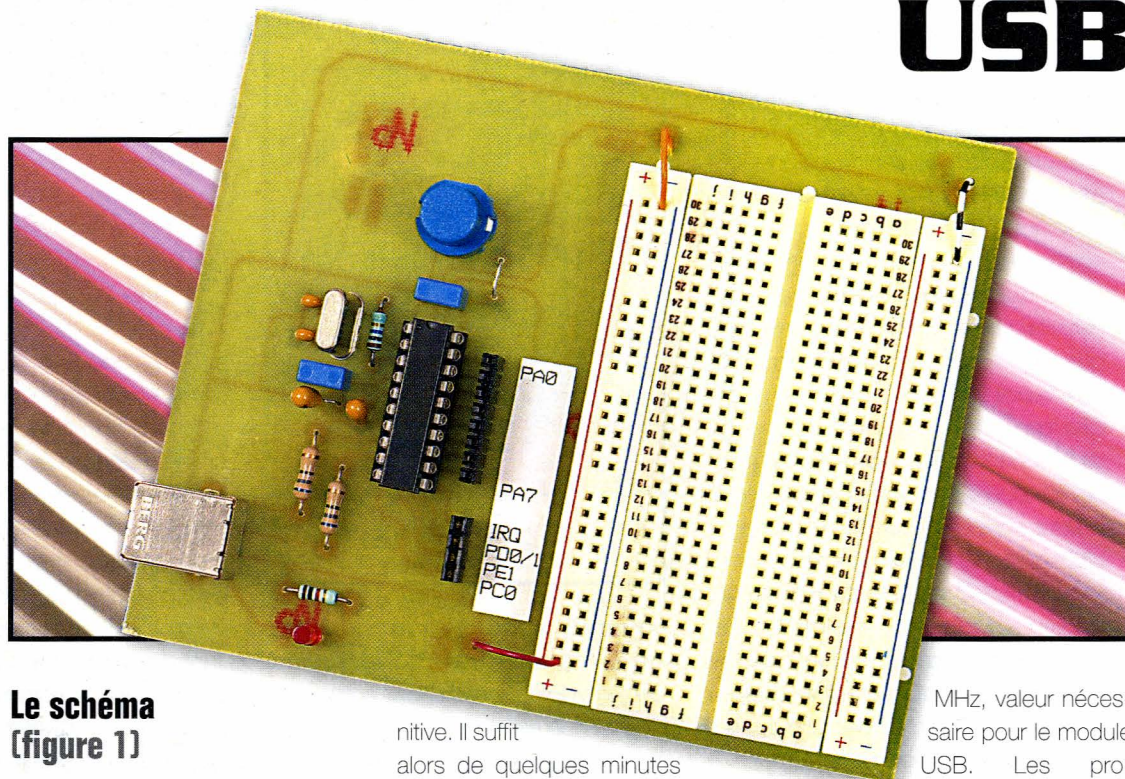
Pass™ offre un nombre illimité d'enregistrements de mots de passe, puisque ceux-ci ne résident ni dans la carte, ni dans le PC.

Le cryptage fort qui est mis en œuvre devrait permettre d'accepter sans trop de réticence que les mots de passe, par définition confidentiels, soient ainsi confiés à un centre serveur. Il faut bel et bien considérer celui-ci comme un "tiers de confiance", capable de restituer, par Internet mais de façon sécurisée, les secrets que l'on aura bien voulu lui confier



2 BasicCard ZC 4.5

Carte d'expérimentation USB



Maintenant que nous sommes en mesure de programmer le 68HC908, il ne reste plus qu'à l'essayer dans le domaine pour lequel il a été conçu, à savoir la communication USB. Comme son nom l'indique, cette carte va vous permettre de faire vos propres expérimentations ou d'essayer, avant réalisation définitive, les montages USB que nous vous proposerons.

Le schéma (figure 1)

L'auteur a repris le principe qu'il avait adopté pour la carte d'expérimentation pour 68HC11 (n°215 juin 97) et qui a rendu, et rend encore, de bons et loyaux services à un grand nombre de lecteurs. Ce principe, on ne peut plus simple, est le suivant : laisser toutes les lignes d'entrée/sortie du microcontrôleur libres en les reliant à de la barrette femelle placée en vis à vis d'une plaquette d'expérimentation sans soudure. Seuls les circuits d'alimentation de reset ainsi que l'oscillateur sont implantés de façon défi-

nitive. Il suffit alors de quelques minutes pour implanter le reste du montage sur la plaquette.

La particularité réside, bien sûr ici, dans la connexion USB : l'alimentation en 5V de la carte est réalisée par le port USB. Pour vérifier la présence de cette tension d'alimentation, on a placé une LED (D_1 avec sa résistance de protection. Les deux lignes D+ et D- du HC908 sont reliées à ces mêmes lignes D+ et D- de l'USB par l'intermédiaire des résistances R_2 et R_3 .

Côté oscillateur, on ne pourra pas changer la valeur du quartz de 6

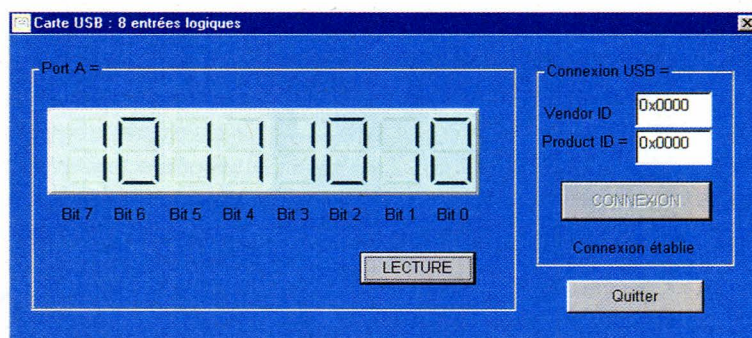
MHz, valeur nécessaire pour le module USB. Les programmes réalisés

devront se satisfaire de cette fréquence. Pour rappel, la fréquence interne du HC08 est moitié de celle du quartz, soit 3 MHz ici.

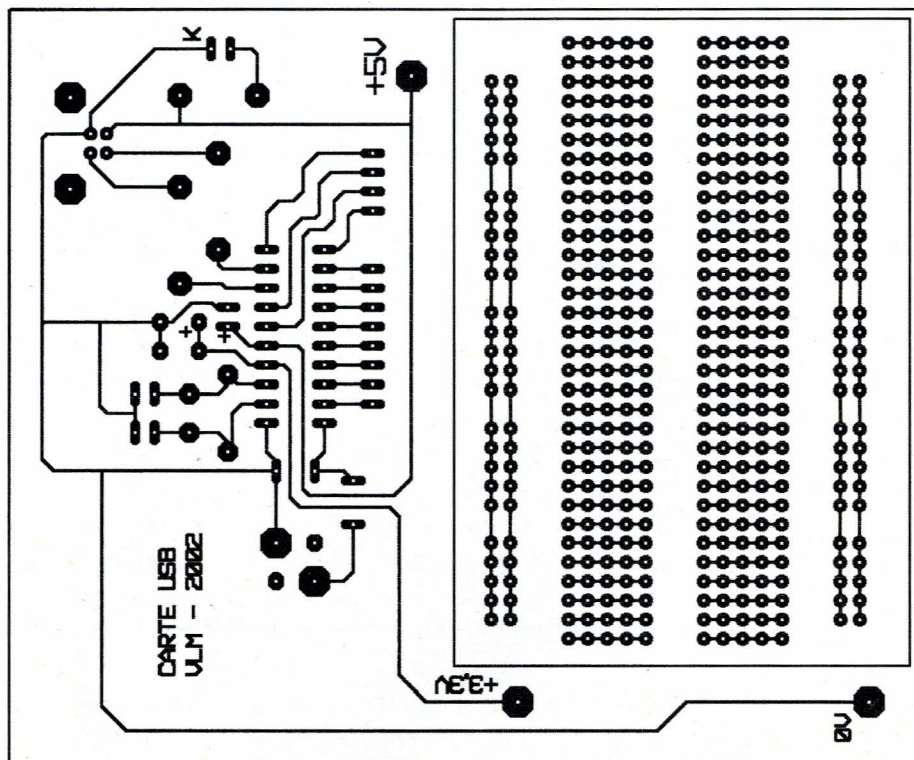
Le bouton poussoir K_2 a été ajouté pour une éventuelle remise à zéro manuelle du microcontrôleur.

Réalisation (figures 3 et 4)

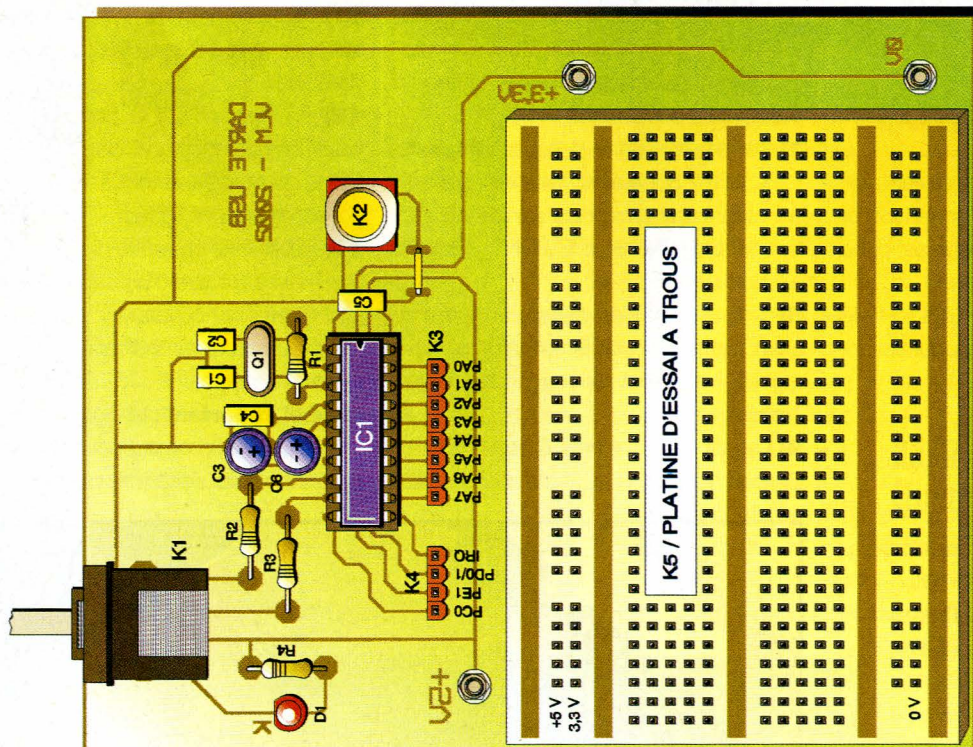
La réalisation pratique ne pose aucun problème technique. On veillera à l'orientation de la LED, des condensateurs polarisés, du bouton-poussoir et du support de circuit pour IC_1 . Pour l'implantation du connecteur USB de type B, il est IMPERATIF d'insérer et de souder les picots de fixation du connecteur dans les deux trous prévus à cet effet. Sinon, à la suite des branchements et débranchements répétés du câble USB, l'intérieur du connecteur va bouger par rapport à l'enveloppe métallique (qui se trouve reliée à la



 Copie d'écran du logiciel



3 Tracé du circuit imprimé



4 Implantation des éléments

Nomenclature

IC₁ :
68HC908JB8JP
(Farnell)

Q₁ : quartz 6 MHz

D₁ : LED rouge
3 mm

C₁, C₂ : 22 pF
céramique

C₃ : 4,7 µF tantale

C₄, C₅ : 100 nF
type MKT

C₆ : 10 µF tantale

R₁ : 10 MΩ

R₂, R₃ : 68 Ω

R₄ : 1 kΩ

K₁ : embase USB
type B pour
circuit imprimé

K₂ : bouton-
poussoir type D6

K₃, K₄ : barrettes
sécables femelles

Plaque
d'expérimentation
sans soudure :
Craft type II 390
contacts
(Conrad)

la ligne d'alimentation +5V et celle à 3,3V sur la plaquette d'expérimentation. Puisque tout fonctionne parfaitement, l'auteur vous conseille de protéger le dessous du circuit imprimé par un vernis isolant ...

il y a tellement de conducteurs métalliques qui traînent sur nos plans de travail ! Le montage suivant, Thermomètre USB, pourra être réalisé comme essai sur cette plaquette en reprogrammant, bien sûr, le

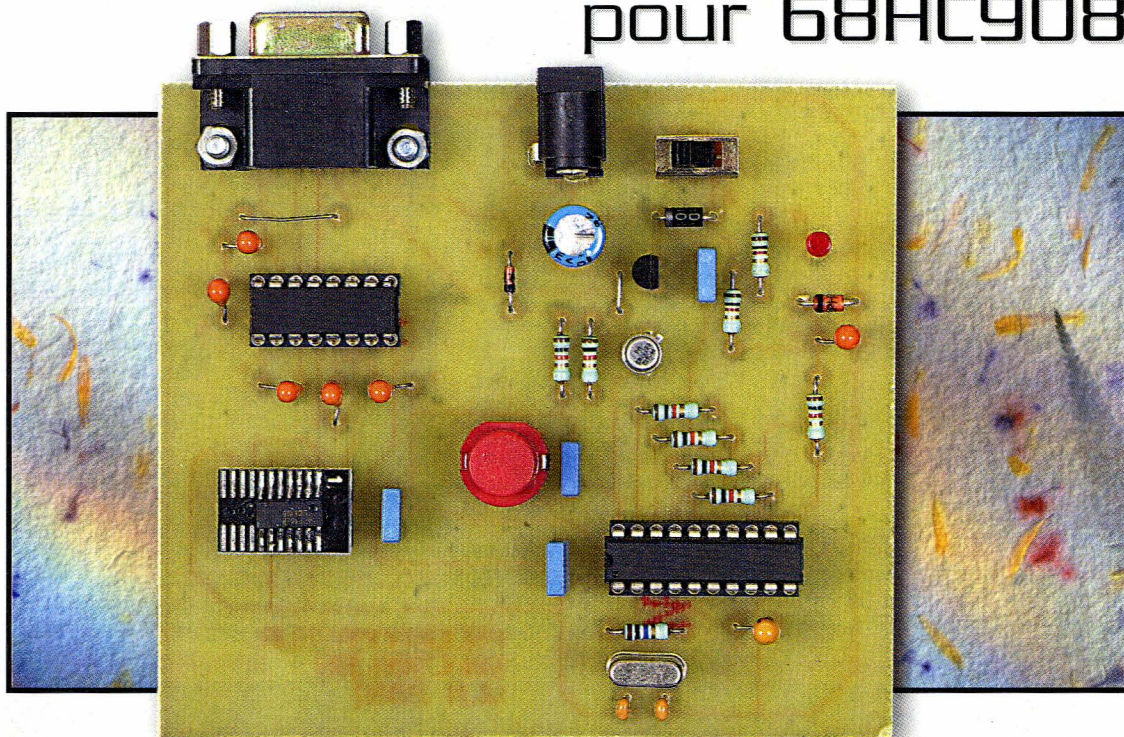
HC08 et en utilisant le programme ThermUSB.exe qui va avec.

Bonnes expérimentations
(mais sans précipitation) !

V. LE MIEUX

Carte de programmation

pour 68HC908



L'article précédent nous a montré qu'un périphérique USB nécessite un microcontrôleur pour assurer le transfert d'informations entre lui et le PC. L'auteur s'est tourné vers le 68HC908JB8 pour différentes raisons : son prix abordable (de l'ordre de 7 Euros), l'existence d'un logiciel gratuit pour le développement, la bonne compatibilité entre les instructions du 68HC908 et celles du 68HC11 qui a été, et reste, le microcontrôleur de prédilection d'un grand nombre de lecteurs du magazine. Il faudra, bien sûr, le programmer d'où la nécessité de créer, pour l'occasion, une carte de programmation adéquate.

Le microcontrôleur MC68HC908JB8

Nous ne donnerons que les caractéristiques principales de ce microcontrôleur. Pour plus de détails, il faudra consulter le data book (fichier 9jb8r1.pdf disponible sur le site MOTOROLA). La **figure 1** donne sa structure interne.

Côté mémoire, ce microcontrôleur dispose de 256 octets de RAM (stockage temporaire de variables), 8 ko de mémoire flash pour le programme (elle est effaçable électriquement). 64 octets sont alloués aux registres de contrôle et aux registres d'état. Ces registres seront familiers aux habitués du 68HC11 ; une grande nouveauté cependant avec l'apparition de registres dédiés au module USB. La ROM Monitor contient le programme résident de communication entre le microcontrôleur et le PC pour la phase de développement.

Le 68HC908 doit être alimenté par

une tension continue stabilisée de 5,0V ; la consommation de base du circuit est d'environ 5mA. Il dispose par ailleurs en interne d'un régulateur de tension de 3,3V, la raison étant le respect de la norme USB. La ligne Vreg est une ligne de sortie de cette tension régulée. Elle pourra servir à alimenter quelques circuits externes pas trop gourmands car elle peut délivrer une vingtaine de mA ! Les lignes des ports d'entrée/sortie peuvent, elles aussi, fournir du courant (jusqu'à 10mA ou 25mA suivant les lignes), mais il faudra se souvenir qu'on ne peut pas faire circuler au total plus de 100mA à travers la ligne d'alimentation positive Vdd.

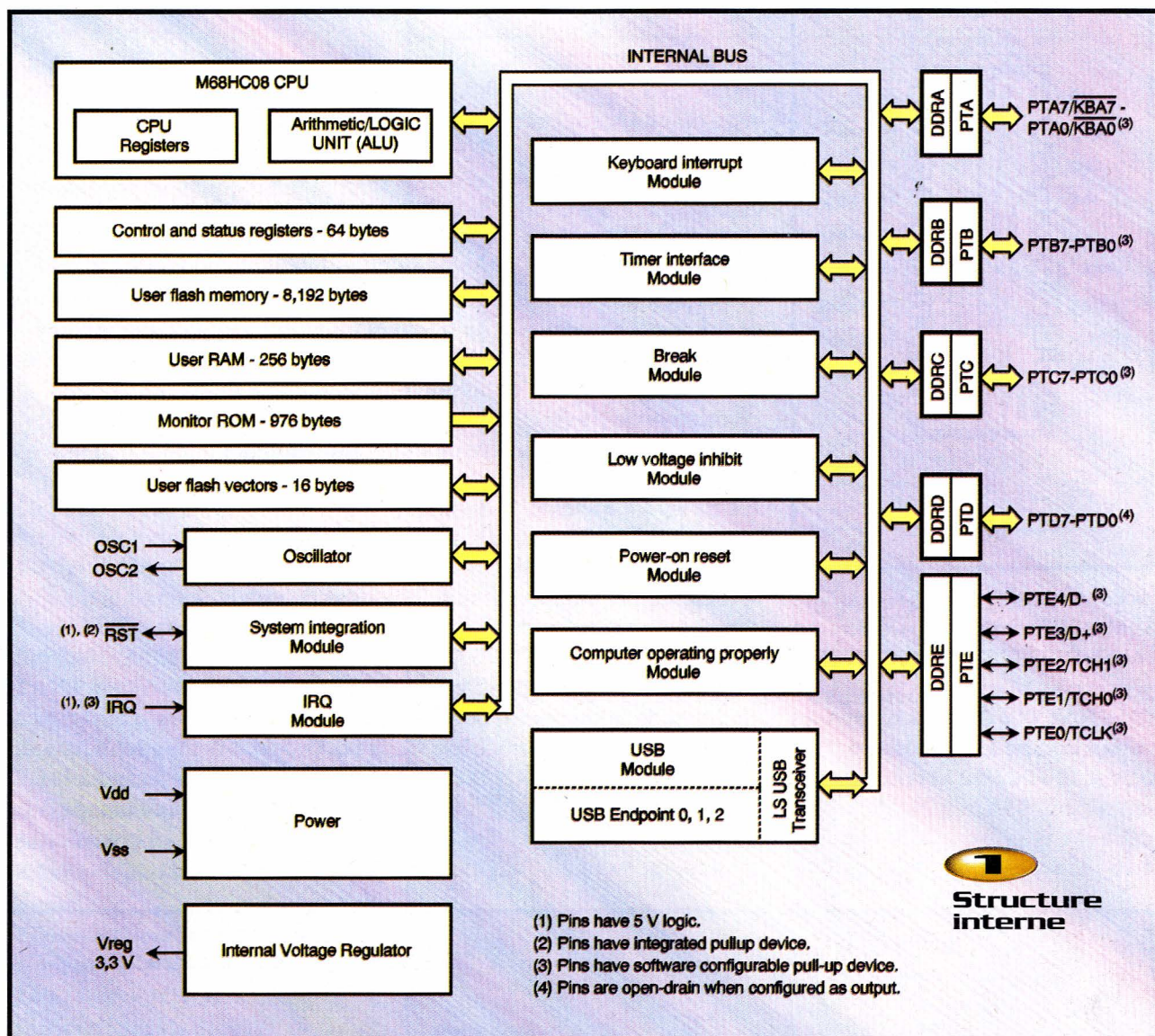
Attention : toutes les lignes de port sont en logique 3,3V exceptées la ligne de Reset (RST/) et la ligne d'interruption (IRQ/) qui elles sont en 5V. Il faudra donc veiller à ne pas appliquer sur ces lignes une tension supérieure à 3,3V lorsque ces lignes seront configurées en entrée.

La tension d'alimentation de 5V que nécessite le 68HC908JB8 pourra être fournie par le port USB du PC ou mieux par un HUB USB. Et voilà un des avantages des montages USB : dans un grand nombre de cas, on pourra se passer d'une alimentation externe, l'alimentation du montage étant fournie par le port USB. Exit les transformateurs, ponts de diode et compagnie, exit les adaptateurs secteurs. Des montages plus légers mais également plus sûrs (pas de 220V sur les platines) !

Le 68HC908JB8 existe en 3 versions. Les ressources internes sont les mêmes ; la différence vient du nombre de lignes d'entrée/sortie :

- le 68HC908JB8FB en boîtier QFP 44 broches (37 lignes E/S)
- le 68HC908JB8ADW en boîtier SOIC 28 broches (21 lignes E/S)
- le 68HC908JB8JP en boîtier DIP 20 broches (13 lignes E/S)

Bien que ce soit le moins fourni, c'est ce dernier que nous utiliserons dans nos premiers montages : Son



boîtier DIP20 permettra à un maximum de lecteurs de se lancer avec nous dans cette nouvelle technologie USB. On pourra se tourner plus tard vers une version supérieure.

La **figure 2** donne le brochage pour la version 68HC908JB8JP (DIP20) que l'on va mettre en œuvre. On appréciera la bonne disposition de toutes ses broches : en particulier les huit lignes du port A sont regroupées dans l'ordre et d'un même côté du boîtier.

Les instructions sont assez similaires à celles que l'on trouve avec le 68HC11. Signalons une nouveauté avec l'instruction MOV très répandue dans les autres familles de microcontrôleurs et qui fait son apparition ici. Elle permettra de remplacer par exemple la séquence LDAA / STAA que l'on pouvait écrire avec le 68HC11. Pour les lecteurs familiers de la programmation sur microcontrôleur, signalons que

toutes ces instructions sont décrites dans le data book précité. Passons maintenant à la description de la carte de programmation.

La carte de programmation

Principe (figure 3)

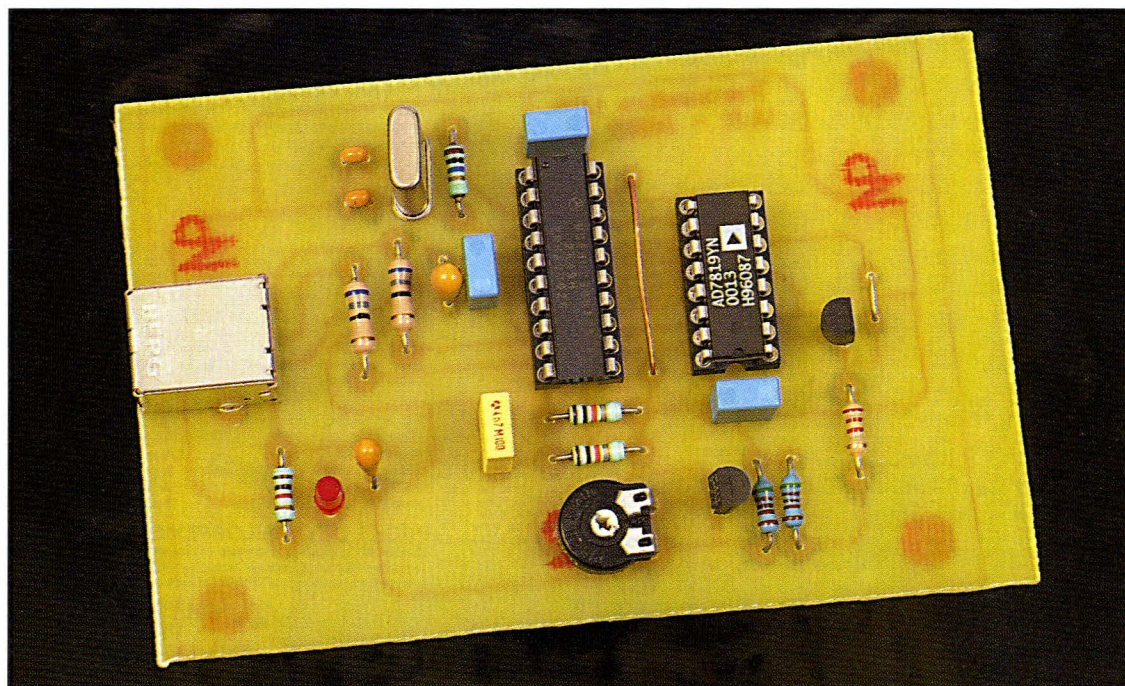
Il a été réalisé en tenant compte à la fois des informations fournies par MOTOROLA et des spécifications du logiciel de programmation utilisé (téléchargeable sur le site de P&E Microcomputer Systems). La communication entre le PC et le 68HC908 se fait par l'intermédiaire du programme "Monitor" résidant dans la ROM du microcontrôleur. Le 68HC908 ne peut rentrer dans le mode monitor qu'après une remise à zéro de mise sous tension ("POR" : power on reset). Ceci implique que la tension d'alimentation soit, au préalable, descendue en des-

sous de 0,1V : concrètement, il faut donc couper l'alimentation puis la remettre. Suite à ce "POR", différentes possibilités permettent l'entrée dans le mode monitor. Celle qui laisse le moins de contraintes sur le contenu de la ROM mais qui en impose par contre quelques-unes sur l'état des lignes du microcontrôleur est celle que nous avons retenue :

- ligne IRQ/ au niveau Vdd + Vhi soit (5,0 + 3,3)V,
- ligne 0, 1 et 3 du port A au niveau 1 (soit 3,3V),
- ligne 2 du port A au niveau 0.

Le quartz devra être de 6 MHz (ce qui donne une fréquence de bus de 3 MHz). Dans ces conditions, le 68HC908 pourra converser avec le PC à la vitesse de 9600 bauds et, ceci, sur sa seule ligne PA0 ! Pour réaliser ce tour de passe-passe, cette ligne PA0 est montée en OU câblé et nécessite, de ce fait, une résis-

Application : Thermomètre USB



Le dernier article de cette série sur l'USB vous propose une application pratique en la réalisation d'un thermomètre. Il ne s'agit pas, bien sûr, d'une énième réédition du Thermomètre USB de Cypress, mais d'une réalisation originale basée sur le 68HC908 que l'on a évoqué tout au long de ces pages.

Le schéma de principe

Le lecteur attentif aura déjà repéré schéma est la réplique de celui de la carte d'expérimentation USB. Il ne reste plus alors qu'à connecter sur les 8 lignes du port A, les 8 lignes de sortie d'un convertisseur analogique/numérique 8 bits. La conversion et la lecture de ce CAN sont commandées par les lignes PE1 et PC0 du 68HC908. Les lignes du microcontrôleur ne supportant pas plus de 3,3V, nous avons choisi un convertisseur pouvant s'alimenter avec cette tension : il s'agit du AD7819. Le 3,3V est fourni par le 68HC908 (ligne Vr). Le capteur de température est un classique LM35. Sa sortie attaque la ligne Vin du convertisseur. La tension de référence est fournie par un LM336-2,5V (attention, il y a des modèles 5V). Cette tension est divisée par le diviseur R_5-R_6 . Le potentiomètre P_1 permet d'ajuster la valeur de V_{ref} à 1,28V.

Le LM35 délivrant une tension de 10mV/°C, on obtient, à la fin de la conversion, un résultat de 1 bit pour 0,5°C.

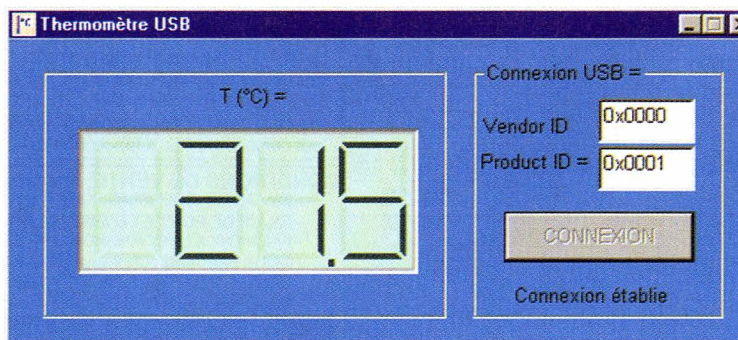
Notre thermomètre affichera donc des valeurs de température par pas de 0,5°C.

Réalisation

Elle ne présente pas plus de difficultés que pour les autres montages. De nouveau, faire attention (mais c'est classique !) aux sens d'implantation des différents composants. Éviter de confondre le LM35 et le LM336-2,5V. Souder également les deux picots de fixation du connecteur USB (voir la remarque dans le montage Carte d'expérimentation USB). De nouveau, vérifier l'absence de coupures

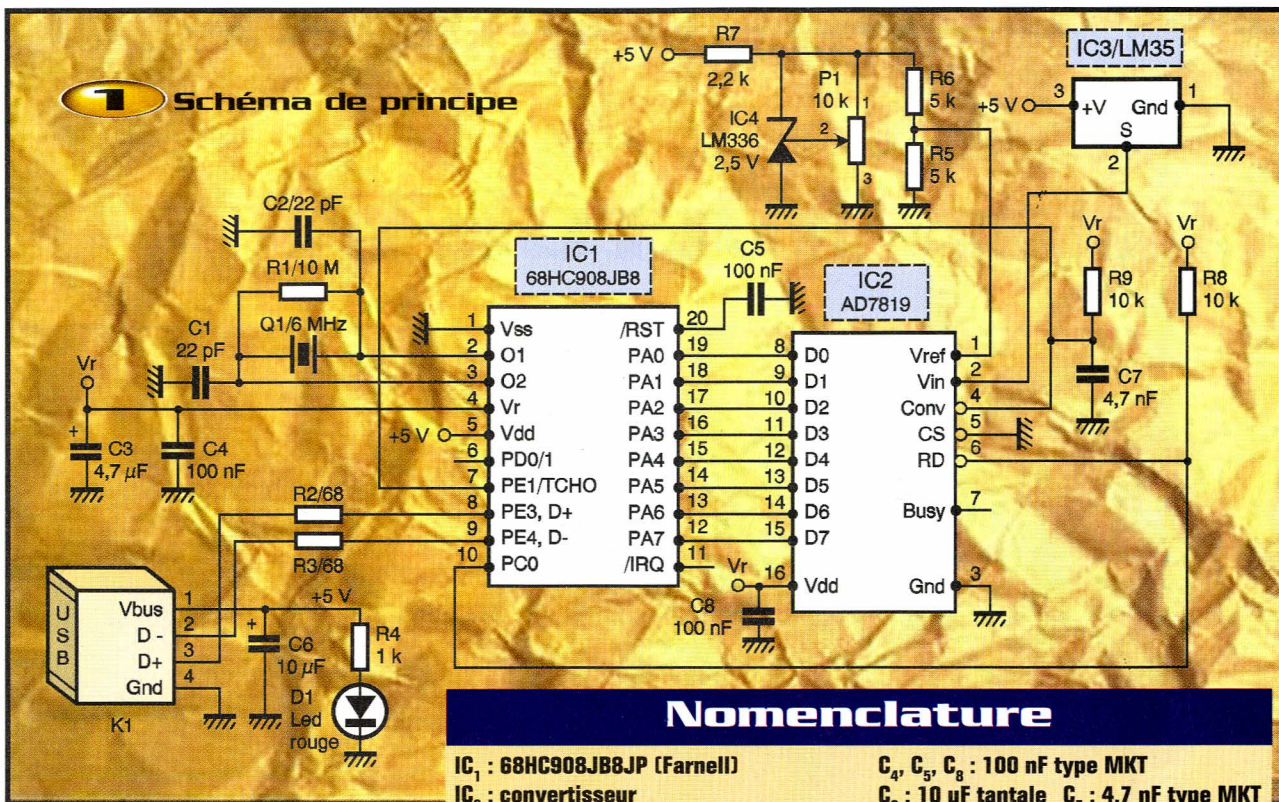
ou de pontage de soudure maladroite.

Lancer le "Setup.exe" du répertoire ThermUSB. Fermer tous les programmes à la fin de l'installation. Le fichier à programmer dans le 68HC908JB8, ThermUSB.S19, est dans le répertoire créé à l'installation. Suivre la procédure décrite dans l'article "Carte d'expérimentation USB". On a gardé le même VID (0x0000) mais on a changé le PID (0x0001). On pourra alors faire fonctionner simultanément, sur le même PC, la carte d'expérimentation et le thermomètre. Après le lancement de ThermUSB.exe, cliquer sur le bouton Connexion.



T Copie d'écran du logiciel

1 Schéma de principe



Nomenclature

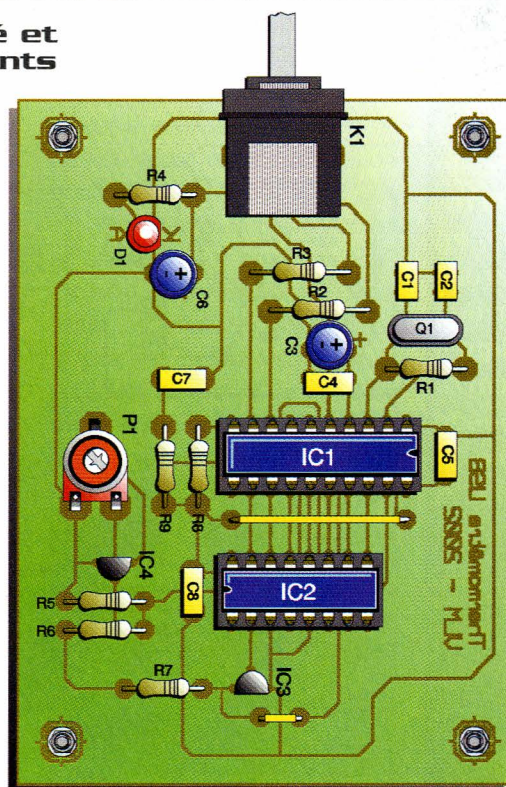
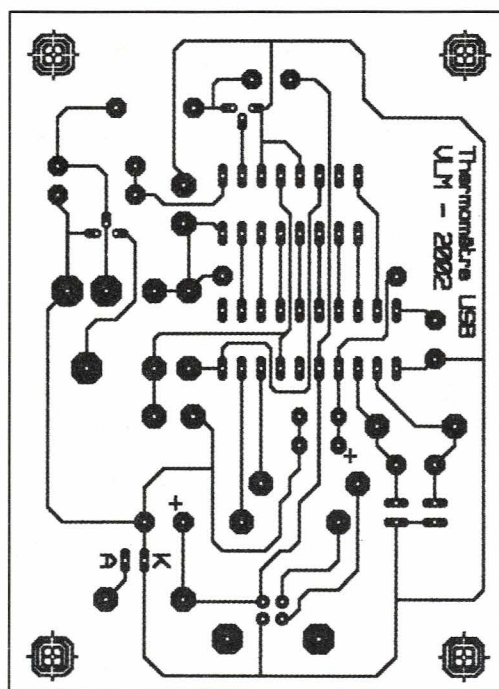
IC₁ : 68HC908JB8JP (Farnell)
IC₂ : convertisseur analogique-numérique AD7819YN
IC₃ : LM35
IC₄ : LM336-2,5V (référence 2,5V à respecter)
Q₁ : quartz 6 MHz
D₁ : LED rouge 3 mm
C₁, C₂ : 22 pF céramique
C₃ : 4,7 µF tantale

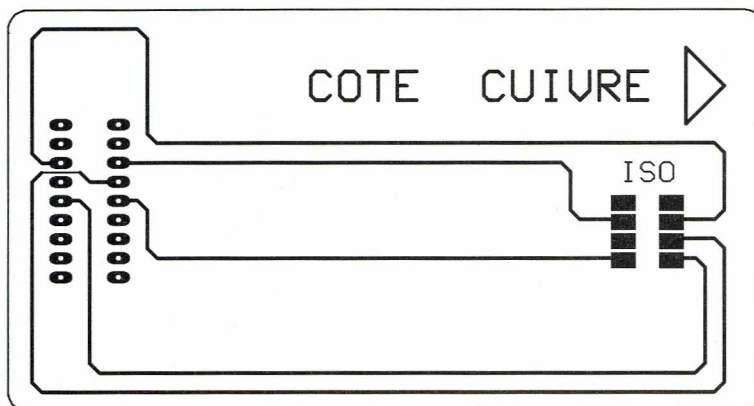
C₄, C₅, C₆ : 100 nF type MKT
C₆ : 10 µF tantale
C₇ : 4,7 nF type MKT
R₁ : 10 MΩ
R₂, R₃ : 68 Ω
R₄, R₇ : 1 kΩ
R₅, R₆ : 5 kΩ 1%
R₈, R₉ : 10 kΩ
P₁ : ajustable horizontal : 10 kΩ
K₁ : embase USB type B pour circuit imprimé
 Prévoir les supports de circuits intégrés et un câble USB A/B

Une fois la connexion établie, le programme réalise une mesure de température à chaque seconde (inutile de faire des mesures trop souvent, la température est une grandeur qui ne varie pas très vite!).

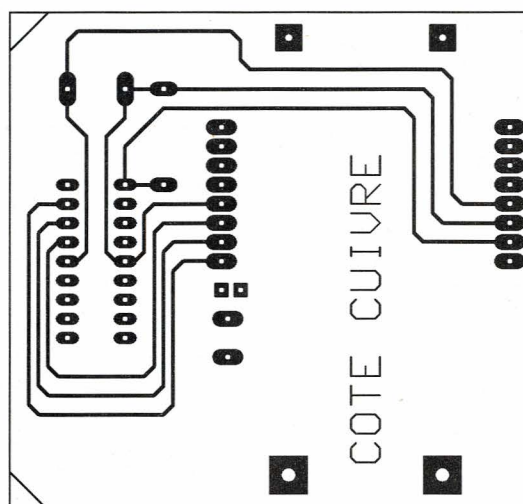
Bonne réalisation
V. LE MIEUX

3 4 Tracé du circuit imprimé et Implantation des éléments





2 Tracé du circuit imprimé



3 Tracé du circuit imprimé

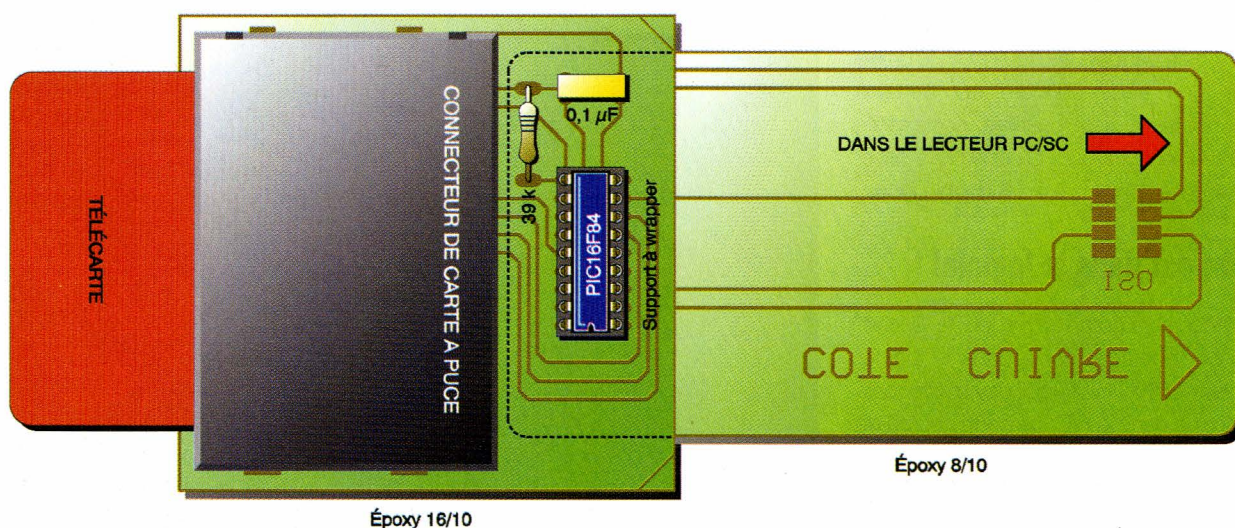
carte sur son premier bit. Simultanément, le PIC émet une réponse au reset normalisée (3F 00) qui indique au lecteur PC/SC quel protocole utiliser pour la suite des opérations (T=0, convention inverse, 9600 bps). Dès lors, tout se passera par enchaînement de commandes ISO 7816 et par interprétation des seuls compte-rendus SW1SW2 retournés après leur exécution (pour gagner du temps, nous n'avons pas utilisé de champ "données" dans ces commandes).

La commande 22 44 00 00 00 doit retourner SW1=90h, SW2 contenant l'état du bit lu avant, mais aussi après son exécution. 90A5 indiquerait ainsi que le bit lu avant l'exécution de la micro-instruction UP était à 1 et que celui lu après est à 0. 9055 signifierait que le bit lu était à 0 et y est resté, 90AA qu'il était à 1 et y est resté, tandis que 905A rendrait compte d'un passage de 0 à 1.

La commande 22 22 00 00 00, par contre, doit toujours renvoyer SW1SW2 = 9022, que l'opération d'écriture ait

Nomenclature

- 1 PIC 16F84
- 1 résistance 3,9 k Ω
(orange, blanc, orange)
- 1 condensateur 0,1 μ F
- 1 connecteur de cartes à puce
- 1 support à wrapper DIL 18
époxy présensibilisé simple face
8/10 et 16/10

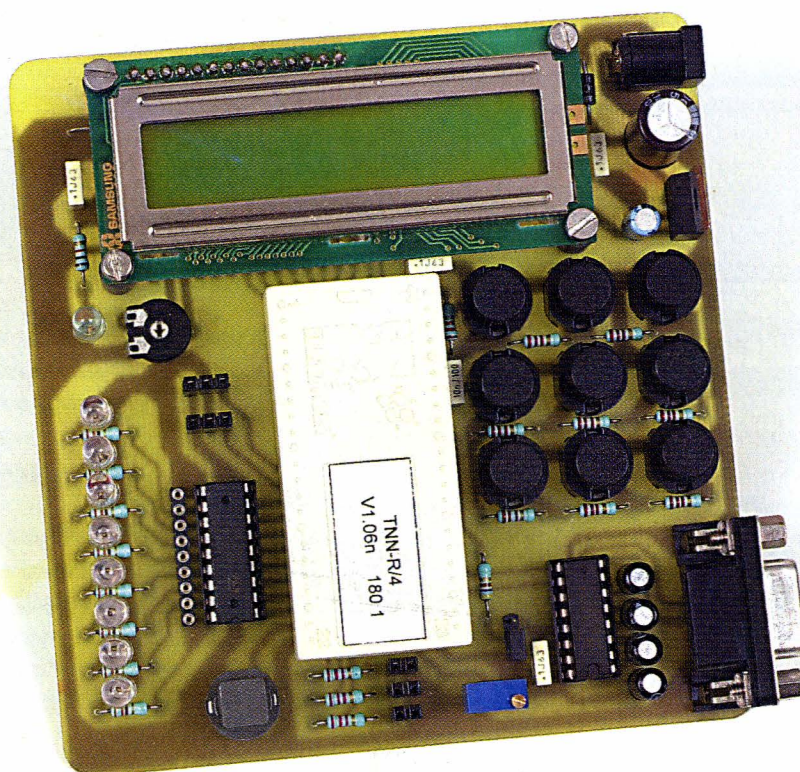


4 Implantation des éléments et mise en place (pour la position du PIC voir photos)

Carte de développement

pour microcontrôleur

BASIC-TIGER® (version TINY)



Dans la gamme des microcontrôleurs directement programmables en BASIC, le BASIC-TIGER® en version Tiny (TNN-R/4) se distingue par l'étendue de ses capacités. Le Tiny-Tiger, comme nous le nommerons désormais, est commercialisé, notamment, par la société OPTIMINFO® sous forme d'un coffret contenant un microcontrôleur Tiny-Tiger, un bloc secteur, une carte de développement, un CD-ROM contenant le logiciel indispensable et une volumineuse documentation sous forme de fichiers PDF sur le CD (environ 2000 pages en anglais !). Cet ensemble, au coût raisonnable, mérite votre intérêt.

CARACTÉRISTIQUES

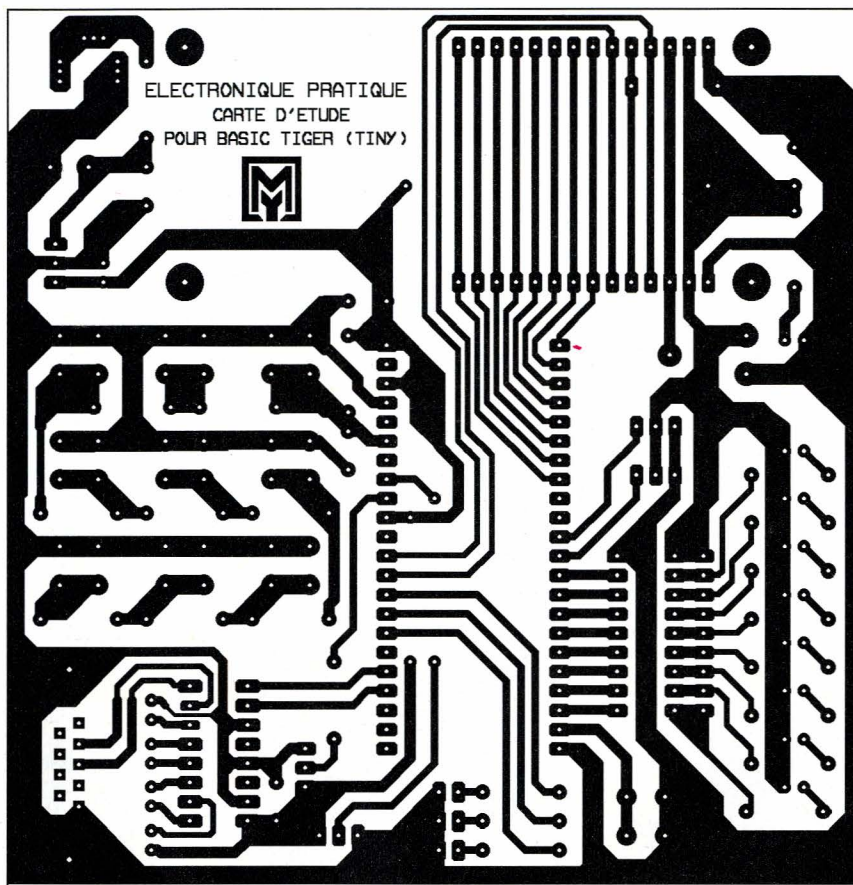
Le microcontrôleur Tiny-Tiger

- Mémoire flash 512 Ko
- Mémoire RAM 32 Ko
- 29 Lignes E/S dont 4 entrées ANA sur 10 bits et 2 sorties PWM
- Horloge intégrée
- Source compilé (et non interprété)
- Fonctionnement multitâche réel
- Gestion de multiples périphériques (afficheurs LCD, entrées CAN, timers...)

Les fonctions de la carte de développement

- Alimentation +5V stabilisée, régulée, et protégée contre les courts-circuits
- Afficheur LCD 2x16 caractères
- 8 amplificateurs inverseurs logiques
- 8 voyants à LED limités en courant
- 3 lignes logiques bidirectionnelles
- 2 sorties PWM avec alimentation
- Clavier à 9 touches
- Ajustable reliée à une entrée CAN
- Interface de programmation RS232

Nous vous proposons de réaliser une carte électronique simple, mais parfaitement adaptée pour mener à bien les développements de vos projets à base de ce remarquable composant. La platine d'étude fournie, trop chargée en cavaliers et connecteurs et pauvre en périphériques, vous rendra de bons et loyaux services lors d'applications perfectionnées. Nous avons également mis au point, spécialement à votre intention, un programme de tests destiné à vous familiariser avec toutes les fonctions de la carte. Les nombreux commentaires vous évitent d'avoir recours, un premier temps, à la documentation quelque peu rébarbative, il est vrai !



2

Tracé
du circuit
imprimé

schéma de principe

La **figure 1** vous dévoile le schéma de principe sans difficultés notoires. Le support du Tiny-Tiger règne au centre et tous les circuits périphériques y sont raccordés.

L'alimentation est issue d'une tension entre 9 et 12V. La diode D_1 protège la

carte contre une inversion de polarités. Après lissage par les condensateurs C_1 et C_2 , la tension est fixée à 5V par le régulateur CI_1 . C_3 effectue un dernier filtrage. La LED L_9 visualise l'alimentation. Les 8 lignes du μC L60 à L67 commandent les données de l'afficheur LCD ; L36 gère sa validation et L37 sélectionne le

mode "instruction" ou "donnée". L'ajustable AJ_1 sert à régler le contraste.

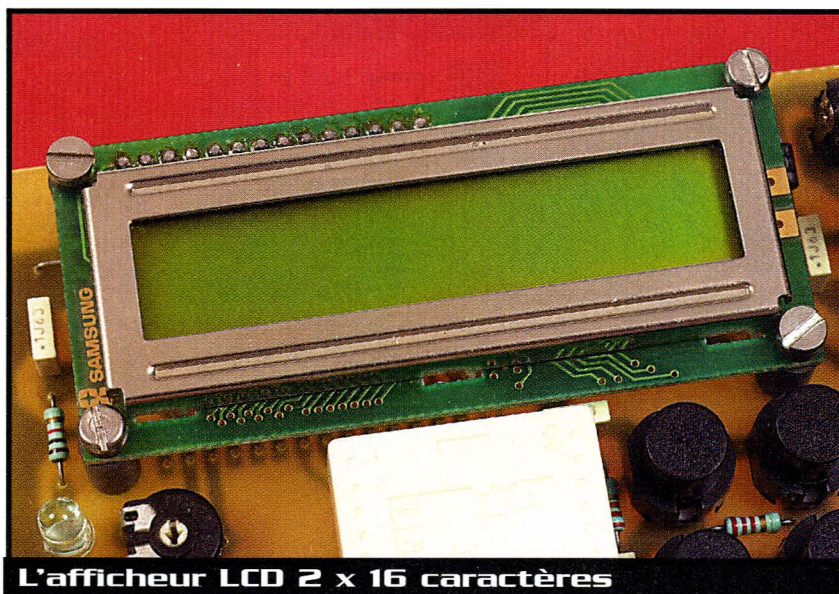
Les lignes L72 et L73, reliées chacune à un connecteur à 3 broches, rendent disponibles les signaux PWM (largeur d'impulsions réglables) avec l'alimentation.

Les lignes L80 à L87, après amplification et inversion par CI_3 , donnent 8 sorties de puissance. Les 8 LED L_1 à L_8 , limitées en courant par les résistances R_{14} à R_{21} , visualisent l'état logique des sorties au niveau du μC .

La touche RST, lors d'une action, provoque une initialisation totale.

Le clavier à 9 touches fonctionne sur le principe du pont diviseur d'une tension mesurée par l'entrée ANA2. Au repos, la polarité positive est acheminée à travers la résistance R_1 . Lors de l'action sur une des touches, un certain nombre de résistances, R_2 à R_9 , se voient court-circuitées, réduisant proportionnellement la tension. Attention à la priorité des touches, de la 1 à la 9.

L'entrée ANA0 prend en charge la variation de la résistance $AJ*2$ en mesurant la tension correspondante.



L'afficheur LCD 2 x 16 caractères

INTERNET (adresse en fin d'article) sur lequel sont fournies des explications pour la mise en œuvre de cette DLL sous Visual Basic 3 et Visual Basic 4.

Il est à noter que ce logiciel ne «tourne» pas sous Windows NT, et WINDOWS XP,, pour qui les commandes vers le port parallèle depuis une DLL restent assez difficiles à mettre en œuvre.

Vous pouvez télécharger le logiciel sur le site de la revue : www.eprat.com

Possibilité du logiciel

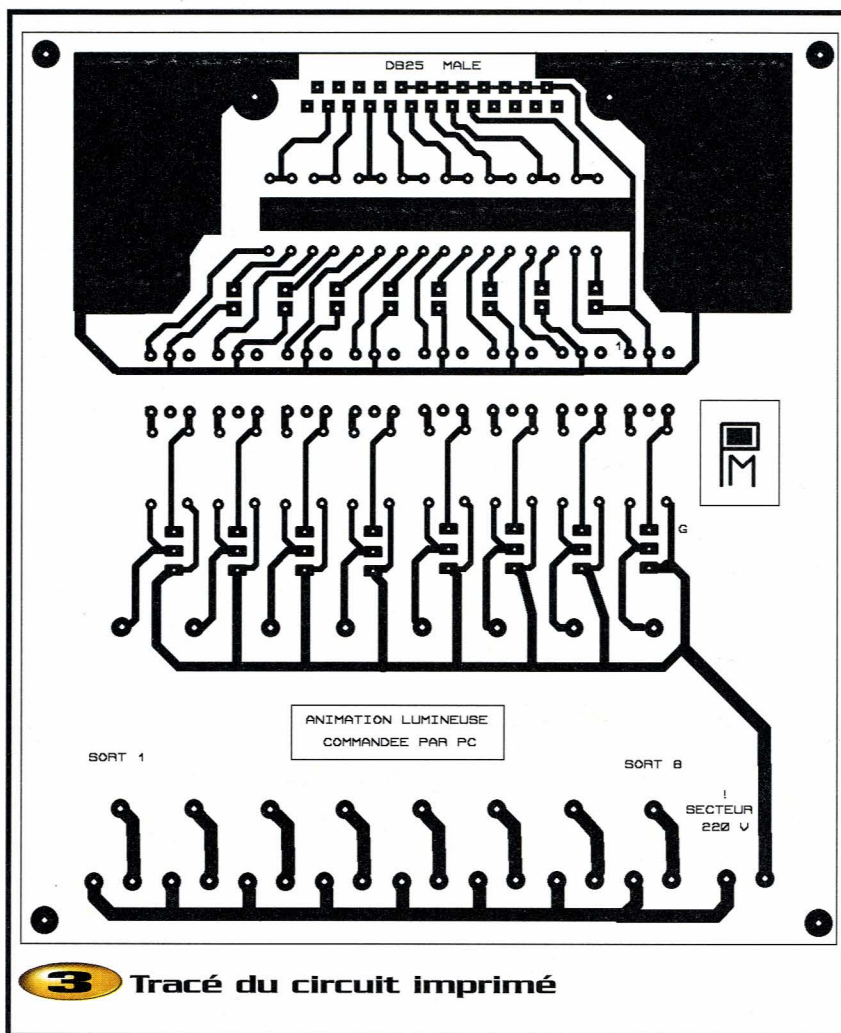
La copie d'écran du logiciel de commande est en **figure 5**

- Neuf jeux de lumière sont pré-programmés tel que chenillard, mode aléatoire, intérieur vers extérieur, chenillard double, etc. La vitesse de défilement de ces animations pré-programmées est modifiable en temps réel par un potentiomètre rectiligne du logiciel de commande. Huit LED sur le logiciel permettent de suivre les sorties de la carte.

- Possibilité d'enregistrer la séquence en cours d'exécution et de rappeler celle-ci au moyen de deux boutons «enregistrement et lecture».

- Possibilité de création en mode manuel d'une animation par action sur les huit potentiomètres, correspondant à chacune des voies, et d'enregistrer cette séquence. Les LED clignotent à une vitesse dépendante de la position du potentiomètre rectiligne de chaque voie.

- Séquence autonome, cette fonction permet de créer et de rejouer des séquences préenregistrées, les potentiomètres prennent la position du cycle en cours de lecture. Un curseur permet de modifier le temps entre chaque cycle à jouer. Pour créer une séquence autonome, cliquer sur le bouton «définition» et indiquer le numéro des cycles à rejouer en automatique en laissant un espace entre chaque numéro de cycle (exemple 0 2 10 12 32 45). Vous pouvez donner un nom à votre séquence, ainsi définie, avec le bouton «enregistrer», ainsi vous pouvez créer autant de séquences que vous le souhaitez. Un bouton «lecture» permet de choisir une séquence prédéfinie et enregistrée. Trois fichiers d'exemple (spot1.txt spot2.txt et spot3.txt) de séquence sont présents sur le fichier que

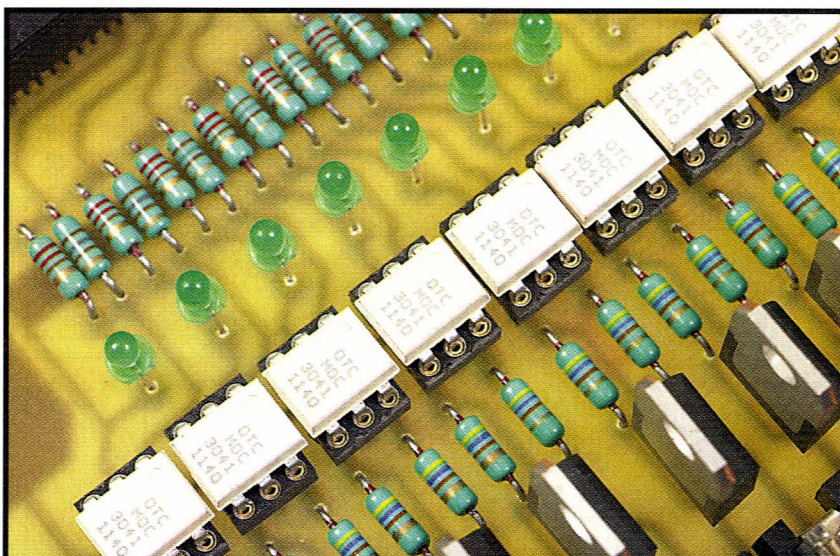


3 Tracé du circuit imprimé

vous allez télécharger.

- Inversion de l'état d'un spot par click sur la LED correspondante du logiciel. La lampe de sortie suit l'état de la LED.
- Défilement d'un message avec le bouton

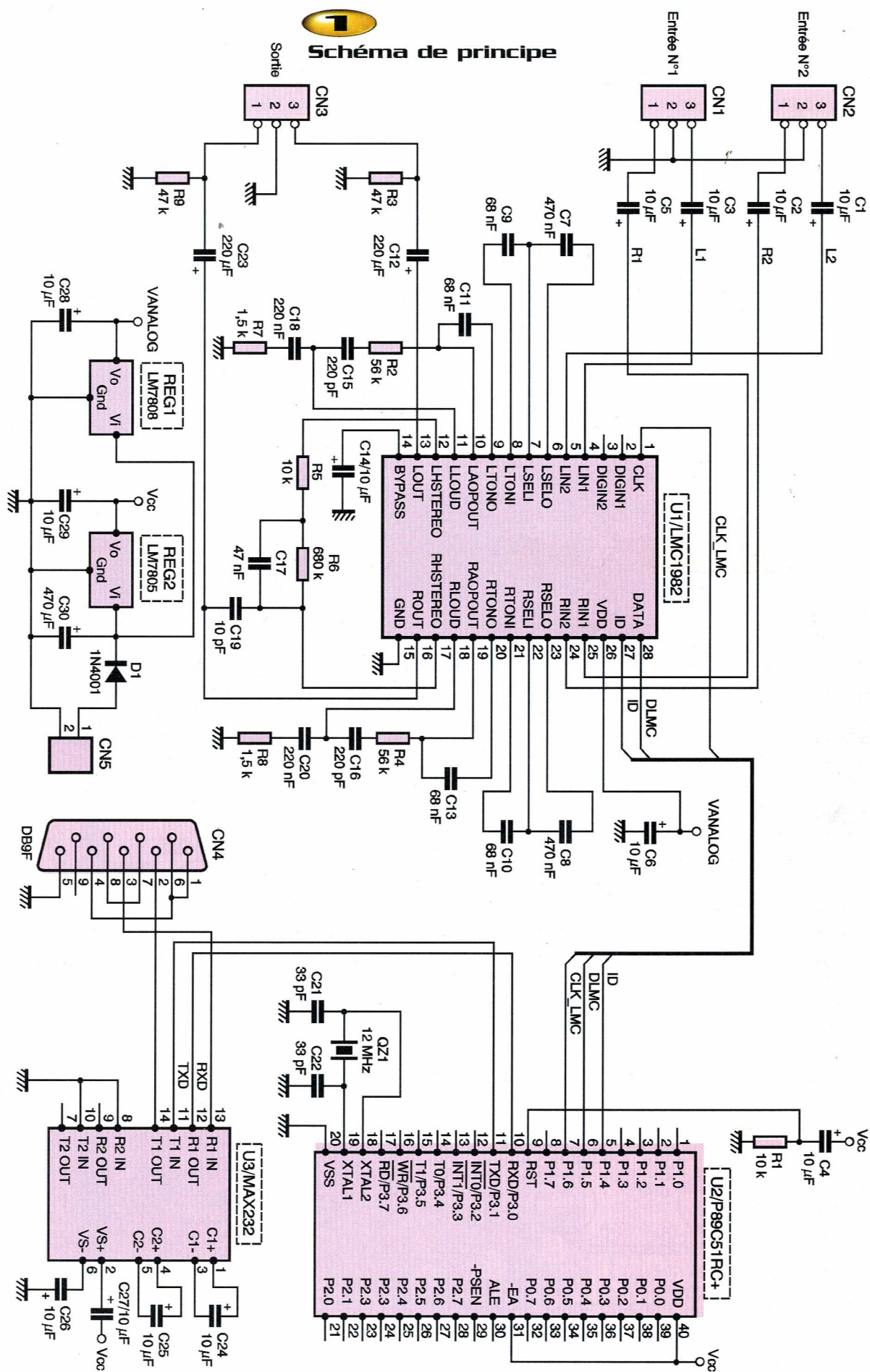
«défilement». Ce message peut être, bien sûr, prédéfini avec le bouton «Message» ainsi que la police de caractère. Toute modification est enregistrée dans le fichier «install.ini».



une isolation parfaite avec les optotriacs



Schéma de principe

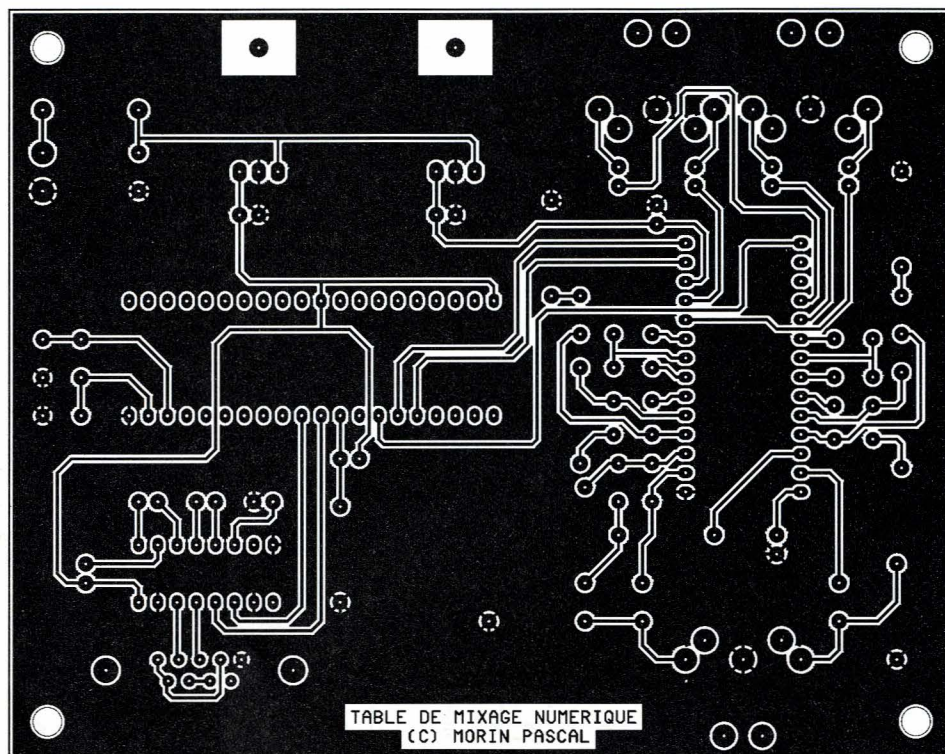


Réalisation

Le dessin du circuit imprimé est visible en **figure 2**. La vue d'implantation associée

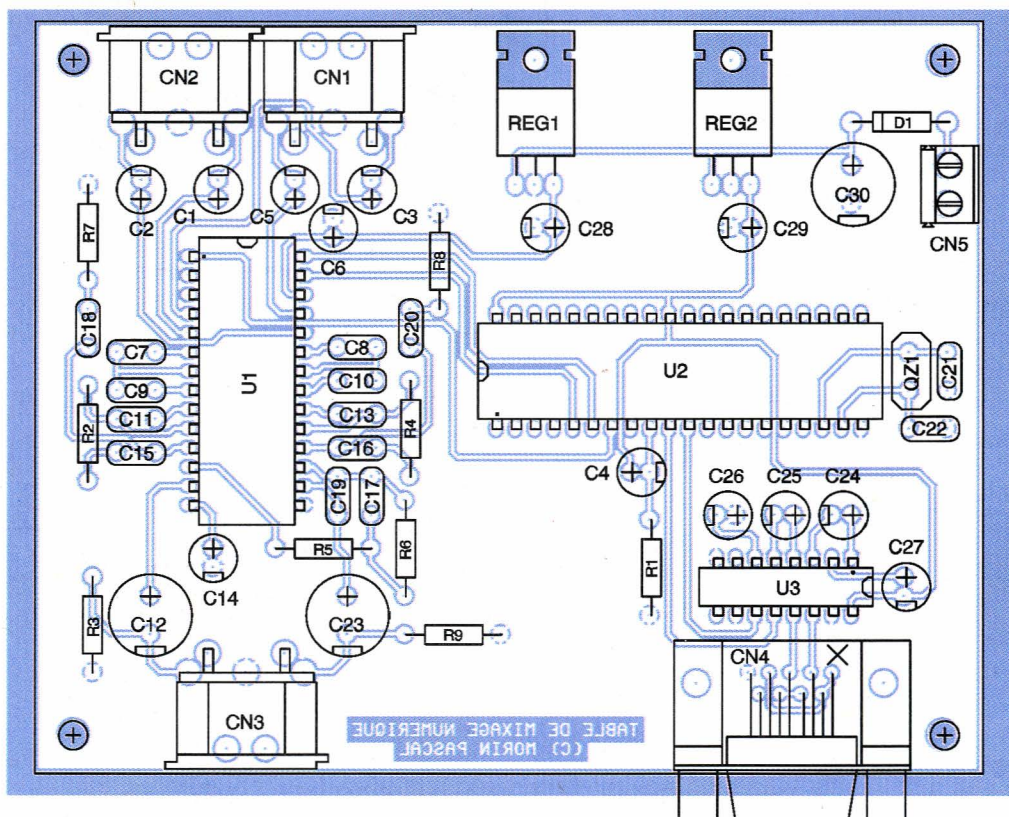
est reproduite en **figure 3**. Les pastilles seront percées à l'aide d'un foret de 0,8 mm de diamètre, pour la plupart. En ce qui concerne REG₁, REG₂, D₁ et CN₅, il faudra

percer les pastilles avec un foret de 1 mm de diamètre. En ce qui concerne les connecteurs DIN audio (CN₁ à CN₃), il faudra percer les pastilles avec un foret de



2 Tracé du circuit imprimé

3 Implantation des éléments



1^{er} octet à transmettre = adresse du registre

2^e octet à transmettre = donnée

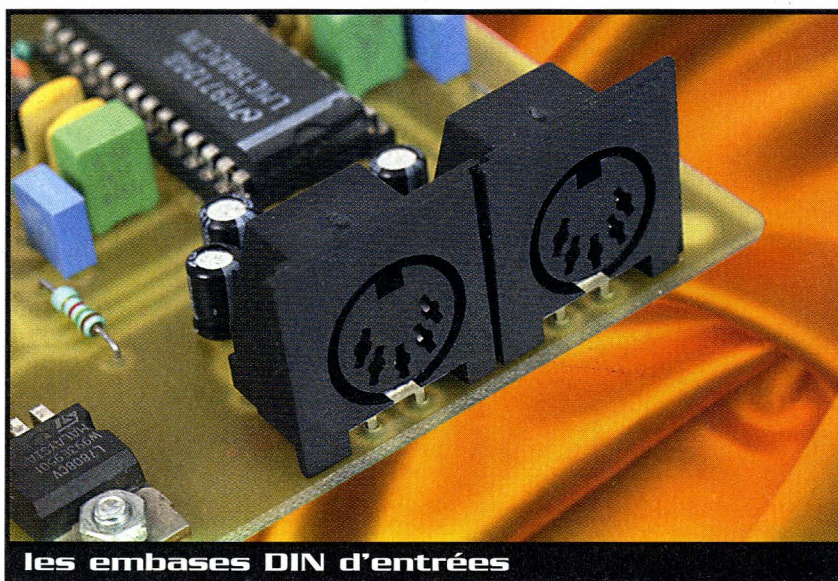
Address (A7 - A0)	Function	Data	Function Selected
01000000	Input Select + Mute	XXXXXX00 XXXXXX01 XXXXXX10 XXXXXX11	INPUT1 INPUT2 N/A MUTE
01000001	Loudness, Enhanced Stereo	XXXXXX00 XXXXXX01 XXXXXX10 XXXXXX11	Loudness OFF Enhanced Stereo OFF Loudness ON Enhanced Stereo OFF Loudness OFF Enhanced Stereo ON Loudness ON Enhanced Stereo ON
01000010	Bass	XXXX0000 XXXX0011 XXXX0110 XXXX1001 XXXX11XX	-12 dB -6 dB FLAT +6 dB +12 dB
01000011	Treble	XXXX0000 XXXX0011 XXXX0110 XXXX1001 XXXX11XX	-12 dB -6 dB FLAT +6 dB +12 dB
01000100	Left Volume	XX000000 XX010100 XX101XXX XX11XXXX	0 dB -40 dB -80 dB -80 dB
01000101	Right Volume	XX000000 XX010100 XX101XXX XX11XXXX	0 dB -40 dB -80 dB -80 dB
01000110	Mode Select	XXXXX100 XXXXX101 XXXXX11X	Left Mono Stereo Right Mono
01000111	Read Digital Input 1 or Digital Input 2 on IM Bus	XXXXXXD1D0	D0 = Digital Input 1 D1 = Digital Input 2

5

Liste des commandes du circuit LMC1982

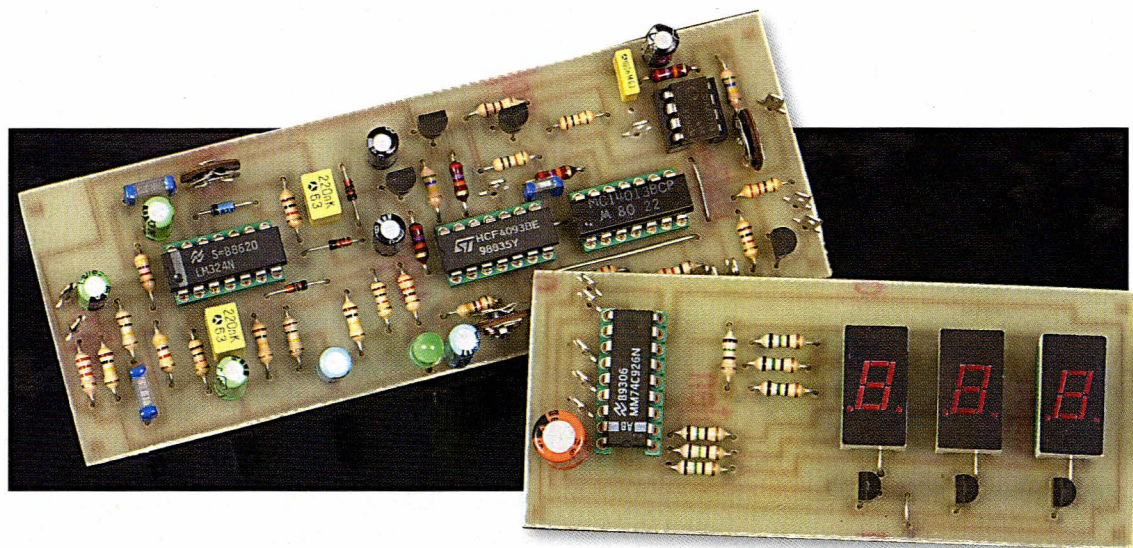
pour les environnements Windows suivants : WINDOWS 9x / NT4 / 2000 / Me / XP (il a été testé avec succès sous Windows 98, Windows NT4 et Windows 2000). Lors de la première mise en service du programme WTonalite, commencez par ouvrir la boîte de dialogue de configuration du port série.

Les paramètres de fonctionnement du programme seront enregistrés dans la base des registres de Windows à la fermeture du programme. A la mise en service suivante du programme, tous les



les embases DIN d'entrées

Tachymètre cardiaque



Vous avez sans doute remarqué dans les hôpitaux, de ce petit «tuyau» que l'on enfle au bout de l'index des malades pour suivre leur rythme cardiaque. Ce système, qui exploite en fait la variation de transparence du doigt en fonction du flux sanguin qui le traverse, permet ainsi de mesurer très facilement et de façon tout à fait indolore le rythme cardiaque du malade, déclenchant au besoin une alerte sonore lorsque des limites prédéfinies sont atteintes.

Sans vouloir aller jusque là, nous vous proposons aujourd'hui de réaliser un appareil similaire qui vous permettra, en quinze secondes, de prendre votre pouls en posant simplement votre doigt sur une cellule photoélectrique.

Avant de poursuivre, précisons pour ceux d'entre vous qui sont «allergiques» aux microcontrôleurs que ce montage ne fait appel qu'à de banals composants classiques et que son prix de revient est ainsi à la portée de toutes les bourses.

Un principe simple

Le principe de l'appareil est assez simple à première vue. Il faut en effet compter des pulsations cardiaques pendant un certain laps de temps et donner ensuite le résultat en pulsations par minute, qui est l'unité de mesure habituelle en ce domaine. La solution qui vient à l'esprit consiste bien évidemment à compter les pulsations pendant une minute, ce qui permet de disposer directement du résultat. Néanmoins, comme c'est assez long et fastidieux, nous avons préféré procéder comme les infirmières, qui comptent pendant

quinze secondes et multiplient ensuite par quatre. Il est bien évident que pour offrir un bon confort de lecture c'est notre appareil qui fait cette multiplication.

Comme nous n'utilisons ici aucun microcontrôleur, il faut donc réaliser un circuit logique capable de compter pendant quinze secondes et d'afficher le résultat obtenu de façon permanente entre deux mesures. Ce compteur doit être précédé d'un dispositif aussi simple que possible, assurant la multiplication par quatre du nombre d'impulsions réellement reçues.

Un synoptique astucieux

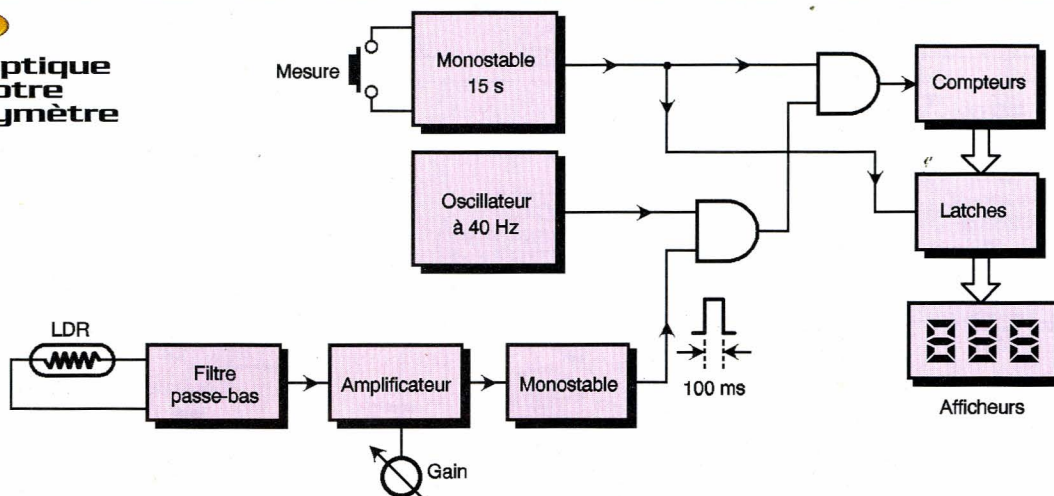
Ainsi que nous l'avons expliqué en introduction, nous allons procéder comme dans les appareils du commerce et faire appel à une banale LDR ou cellule photorésistante, sur laquelle il suffira de poser son index. Si l'éclairage de la pièce dans laquelle on se trouve est suffisant, les variations de transparence du doigt dues au passage du sang engendrent une variation de résistance de la LDR. Chaque variation correspond bien évidemment à un flux sanguin,

engendré lui-même par un battement cardiaque.

Il ne reste plus qu'à amplifier ces variations de résistance qui, vous vous en doutez, sont de très faible amplitude, et à les mettre en forme pour les appliquer à notre multiplificateur. Nous venons de construire ensemble le synoptique de notre montage qui vous est proposé **figure 1**. Nous y retrouvons un premier étage qui est en fait un filtre passe-bas. En effet, notre LDR n'est pas seulement influencée par les pulsations cardiaques mais aussi, hélas, par les pulsations nettement moins intéressantes des différents éclairages, alimentés par le secteur, qui nous entourent. Il faut donc éliminer du signal recueilli toute trace de 50 Hz, et c'est le rôle de ce filtre.

Il est suivi d'un amplificateur à gain réglable qui amène le signal restant à un niveau suffisant pour déclencher un monostable. Ce dernier génère une impulsion parfaitement calibrée pour toute pulsation cardiaque détectée. Cette impulsion ouvre une porte qui laisse passer vers le compteur un train d'impulsions généré par un oscillateur dont

1 Synoptique de notre tachymètre



la fréquence a été calculée afin que, pendant la durée de chaque impulsion calibrée, passent quatre impulsions produites par ce dernier. On réalise ainsi, très facilement et avec une précision largement suffisante, la multiplication par quatre dont nous avons besoin et ce, sans recourir au moindre microcontrôleur.

Lors de chaque appui sur le poussoir de mesure, une base de temps génère une impulsion calibrée de quinze secondes de durée. Cette impulsion a plusieurs fonctions :

- elle ouvre les latches dont est muni le compteur, permettant ainsi aux sorties de ce dernier d'agir sur les afficheurs ;

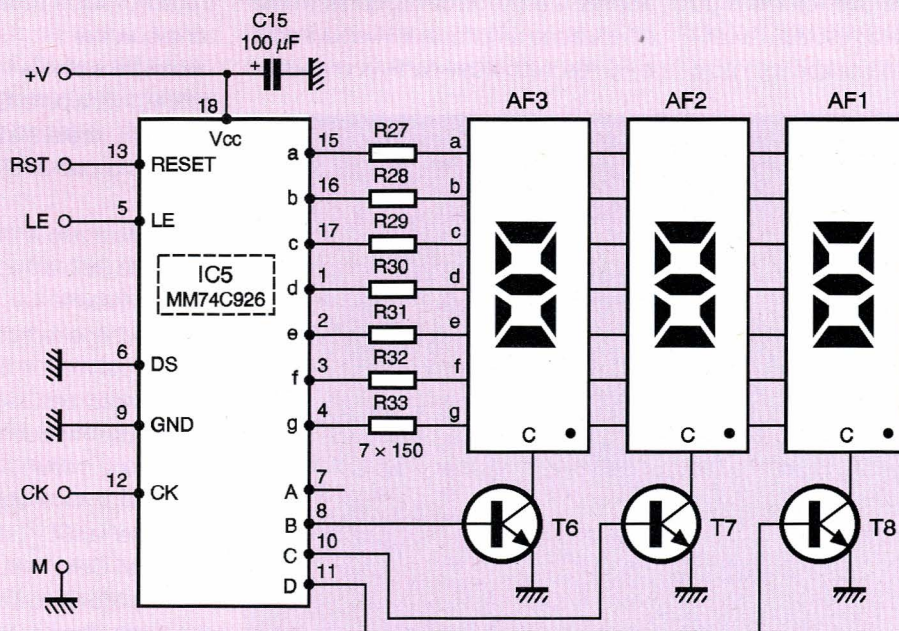
- elle ouvre la porte de mesure du compteur, lui permettant ainsi de recevoir les impulsions produites comme indiqué ci-dessus ;

- elle valide divers dispositifs garantissant l'exactitude des mesures comme nous le verrons lors de l'étude du schéma complet. L'étage de comptage et d'affichage, quant à lui, est très classique puisqu'il est composé d'un compteur proprement dit dont les sorties passent dans des latches ou verrous, qui peuvent être rendus transparents. Ils sont suivis de décodeurs 7 segments qui commandent à leur tour les afficheurs.

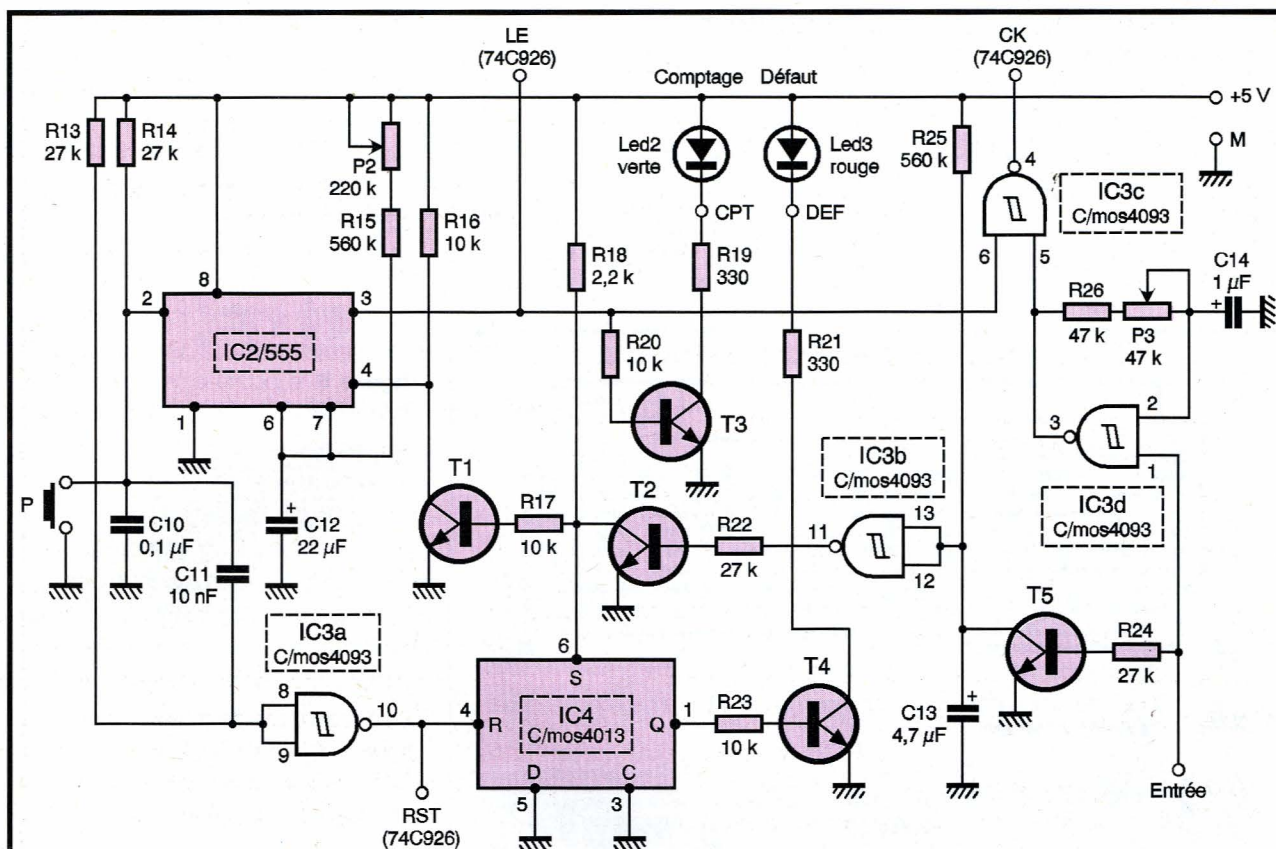
Schéma de l'appareil

Voyons tout d'abord la partie la plus simple, qui est celle du comptage et de l'affichage, présentée **figure 2**. Nous avons fait appel à un circuit intégré déjà assez ancien mais qui n'a toujours aucun équivalent sur le marché : le MM 74C926 de National Semiconductor. Il intègre en effet en un seul boîtier dix huit pattes, quatre compteurs, quatre latches et toute la circuiterie nécessaire à la commande de quatre afficheurs sept segments en mode multiplexé.

Les différents signaux dont nous verrons la génération dans un instant sont appliqués sur les pattes adéquates :



2 Schéma de la partie comptage et affichage



4 Schéma de la partie logique

ainsi de suivre en direct l'évolution du comptage sur les afficheurs.

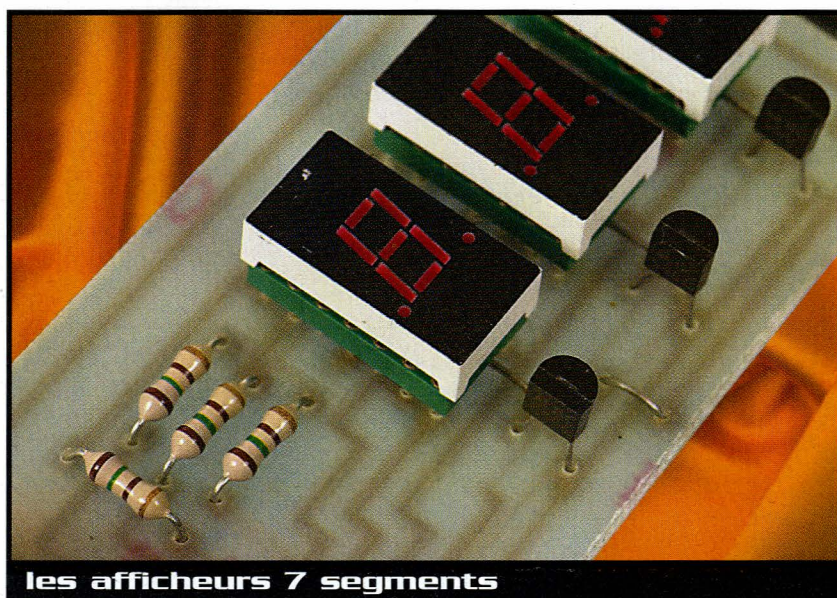
Le signal d'horloge appliqué au compteur est produit par l'oscillateur réalisé autour de IC_{3a} ; oscillateur qui ne peut fonctionner que lorsqu'il reçoit un niveau logique haut en provenance du module de mise en forme du signal. Comme la durée de cet état haut est calibrée à 100 ms et que l'oscillateur fonctionne à 40 Hz, on réalise ainsi une multiplication par quatre du nombre de pulsations cardiaques.

Pour éviter toute erreur de mesure, les impulsions en provenance du module de mise en forme débloquent régulièrement T₅, qui décharge donc tout aussi régulièrement C₁₃. De ce fait, en fonctionnement normal, la tension aux bornes de C₁₃ n'a pas le temps d'atteindre le seuil de basculement de IC_{3b}. Le transistor T₂ est ainsi saturé alors que T₃ est bloqué et IC₂ fonctionne normalement. Si ces impulsions viennent à manquer pendant plus de trois secondes environ, C₁₃ a le temps de se charger suffisamment. IC_{3b} change alors d'état, ce qui saturé T₁ et remet le monostable IC₄ en état de repos. Le cycle de

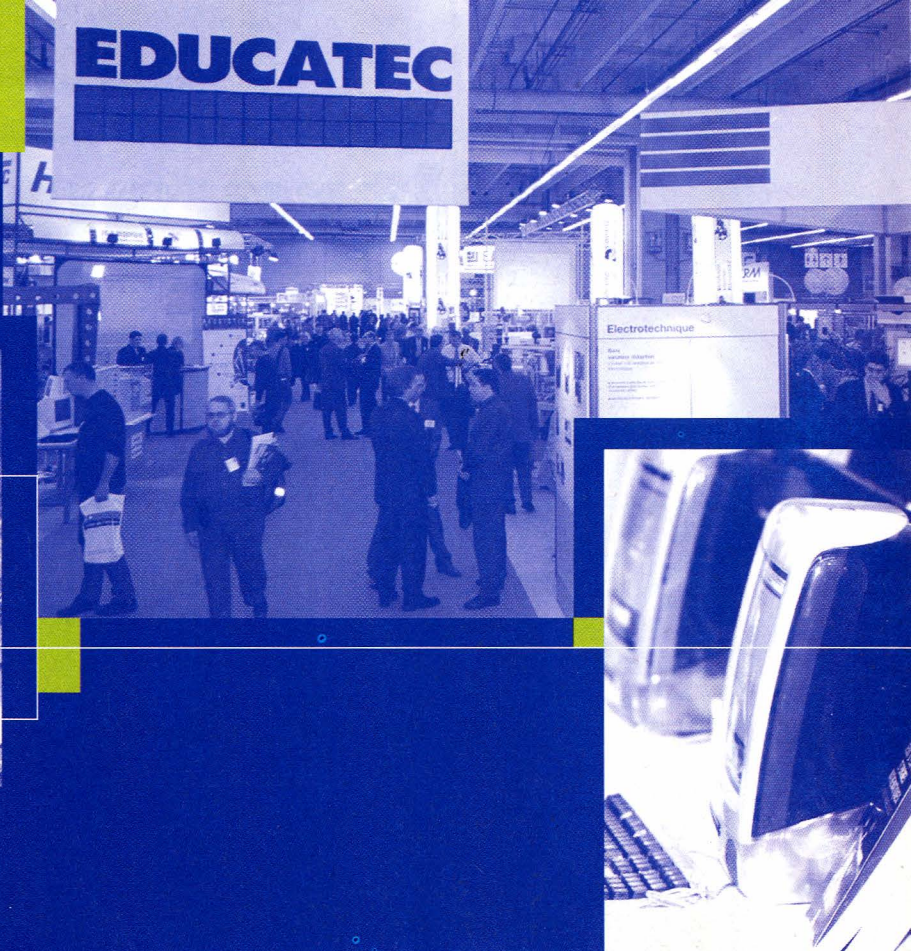
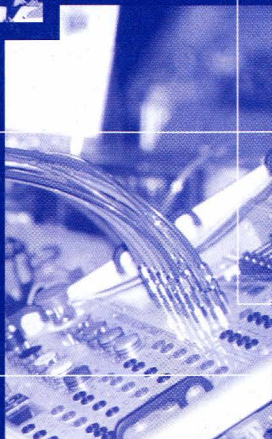
mesure est alors prématurément interrompu, puisqu'il n'a plus de signification. Pour éviter toute lecture erronée, cette situation fait changer d'état la bascule IC₄, ce qui allume la LED₃ signalant le défaut. Cette LED reste allumée jusqu'au lancement d'un nouveau cycle de mesure, interdisant ainsi toute mauvaise interprétation

des chiffres affichés, quel que soit le moment où cette lecture intervient après la fin du cycle interrompu.

L'alimentation de l'ensemble du montage s'effectue sous une tension de 5V. Nous n'avons pas prévu d'alimentation spécifique car, sur notre maquette, nous avons confié celle-ci à un bloc de quatre batte-



les afficheurs 7 segments



EDUCATEC

Salon Professionnel des Equipements, Systèmes, Produits
et Services pour l'Education et la Formation

*Professional Exhibition of Educational and Vocational
Training Equipment, Systems, Products and Services*

Du **Mercredi 20**
au **Samedi 23** Novembre 2002
ParisExpo - Porte de Versailles **Hall 7.1**



Educatec 2002 se tient
dans le cadre du



le salon de l'éducation

Organisé par : Tarsus-Groupe Mm
31/35 rue Gambetta
BP 141 - 92154 Suresnes cedex - France
Tél : +33 (0) 1 41 18 86 18
Fax : +33 (0) 1 45 06 29 41

TARSUS
GROUPE MM

Nom : Prénom :

Fonction : Société :

Adresse :

..... Ville :

Tél. : Fax :

e-mail : Site web :

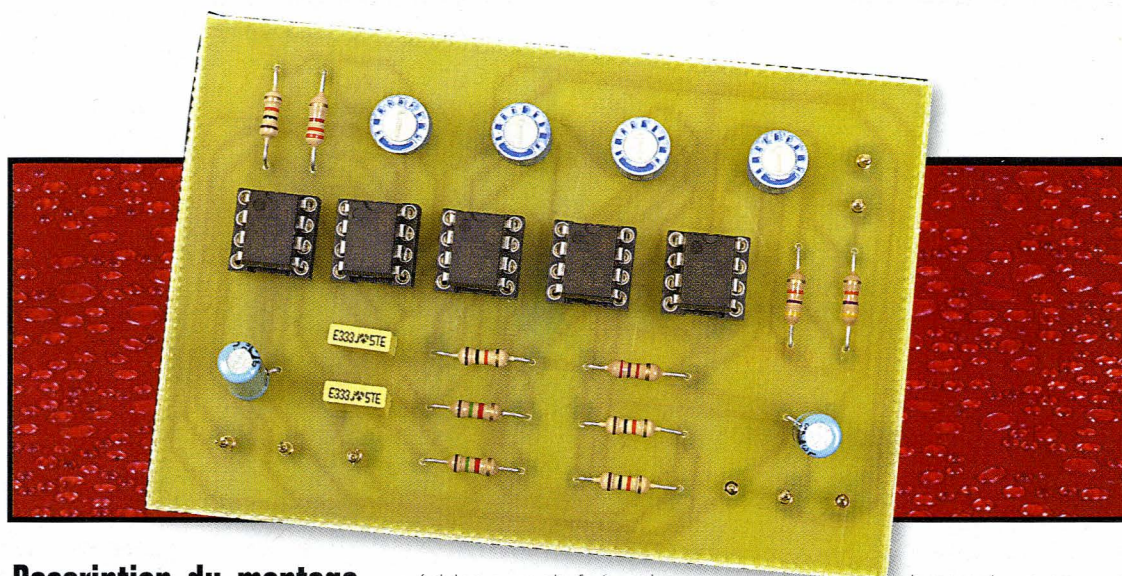
☐ Souhaite recevoir des informations sur le salon Educatec

☐ Souhaite exposer au salon Educatec

Merci de retourner ce coupon à l'adresse ci-contre ou par fax : +33 (0) 1 45 06 29 41

Filtre audio

du second ordre à fonctions multiples



Description du montage

Ce filtre universel est constitué de 5 amplificateurs opérationnels OP27 (ANALOG DEVICES), bien que d'autres types d'amplificateurs opérationnels puissent être utilisés comme, par exemple, le LF351 (NATIONAL Semiconductor). Nous allons, dans une première partie, présenter les caractéristiques nécessaires pour le choix de cet amplificateur opérationnel pour, ensuite dans une seconde partie, décrire le fonctionnement de notre montage.

L'OP27 est un amplificateur opérationnel de précision dont la **figure 1** représente la structure interne et qui combine une faible tension de décalage et une faible dérive avec à la fois une vitesse élevée et un faible bruit. La tension de décalage qui descend jusqu'à 25 μV et la dérive à 0,6 $\mu\text{V}/^\circ\text{C}$ au maximum rendent l'OP27 idéal, entre autre, pour les applications d'instrumentation de précision. Avec une tension de bruit exceptionnellement basse, de l'ordre de 3,5 nV/racine carrée de la fréquence en Hertz à 10 Hz, un faible pic de bruit à la fréquence de 2,7 Hz et un gain élevé permettent une amplification de

précision avec de forts gains pour des signaux d'entrée avec de faibles niveaux. Le produit gain/bande-passante de 8 MHz et une vitesse de balayage de 2,8 V/ μs fournissent une excellente précision dynamique dans les systèmes très rapides d'acquisition de données.

Un faible courant de polarisation en entrée de valeur ± 10 nA est accompli en utilisant un circuit d'annulation du courant de polarisation. Sur toute la plage de température de fonctionnement, ce composant présente des courants typiques I_b et I_{os} de ± 20 nA et 15 nA respectivement. L'étage de sortie possède une bonne prédisposition pour commander de fortes charges. Une variation de la tension garantie entre $\pm 10\text{V}$ avec une charge de 600 Ω et une faible distorsion en sortie font de l'OP27 un excellent choix pour les applications audio professionnelles. Les valeurs des tensions de réjection en mode commun et en mode différentiel dépasse 120 dB. Ces caractéristiques, couplées avec une dérive à long terme de 0,2 $\mu\text{V}/\text{mois}$, permettent aux concepteurs de circuits d'atteindre des niveaux de performance jamais atteintes précé-

demment avec un amplificateur opérationnel dans un boîtier de 8 broches.

Faible prix et forts volumes de production sont accomplis pour l'OP27 en utilisant un réseau ajustable de diodes zéners intégré à la puce du composant. Ce schéma d'ajustage fiable et stable a prouvé son efficacité depuis de longues années dans l'histoire de la production. L'OP27 fournit d'excellentes performances dans l'amplification à faible bruit et à haute précision pour des signaux à faibles niveaux. Les applications incluent les intégrateurs stables, les amplificateurs sommateur de précision, les détecteurs de tension de seuil de précision, les comparateurs et les circuits audio professionnels tels que les têtes de lecture de bande et les préamplificateurs pour microphone.

Ce circuit intégré remplace directement les amplificateurs du type 741 en retirant, ou non, les composants extérieurs de compensation. Cependant, si le circuit du 741 est utilisé, il doit être modifié, ou retiré, pour assurer un fonctionnement correct de l'OP27 ; la tension de décalage de ce dernier peut être annulée

Le filtre du second ordre à usages multiples, décrit dans cet article, peut remplir aussi bien la fonction de filtre passe-bas, passe-haut ou passe-bande aux fréquences du domaine audio. Ce qui rend ce filtre unique est que toutes ses caractéristiques peuvent être ajustées indépendamment à l'aide de quatre potentiomètres.

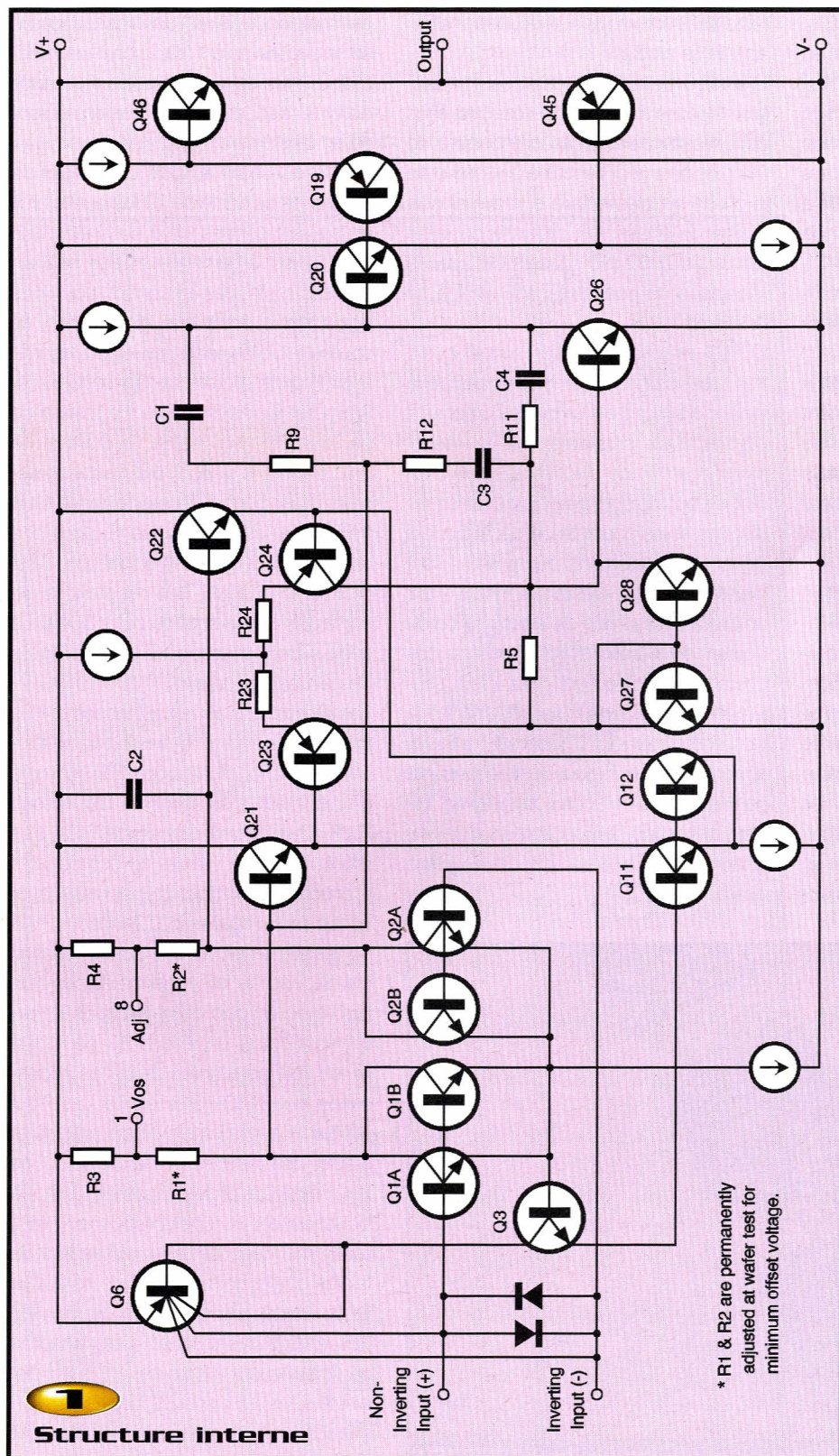
(ou à une autre tension si, l'utilisateur le désire) en utilisant un potentiomètre. Ce composant fournit un fonctionnement stable avec des charges capacitives qui peuvent aller jusqu'à 2000 pF avec des

variations de tensions de $\pm 10V$. Des valeurs de capacités plus élevées doivent être découplées avec une résistance de 50Ω dans la boucle de contre-réaction. Cet amplificateur est stable pour le gain

unité. Des tensions thermoélectriques générées par des métaux dissemblables sur les contacts des broches d'entrée peuvent dégrader la performance de la dérive de la tension.

Un meilleur fonctionnement peut être obtenu si les deux contacts des broches sont maintenus à la même température. La tension d'entrée de décalage de l'OP27 est réglée au niveau de la puce à la fabrication. Cependant, si des réglages supplémentaires sont nécessaires, un potentiomètre externe de $10 k\Omega$ peut être utilisé. D'autres valeurs pour ce potentiomètre peuvent être utilisées, de $1 k\Omega$ à $1 M\Omega$ avec une légère dégradation (de $0,1$ à $0,2 \mu V/^{\circ}C$). Le réglage à une autre valeur que zéro crée une dérive d'approximativement $300 \mu V/^{\circ}C$. La plage d'ajustement avec un potentiomètre de valeur $10 k\Omega$ est de $\pm 4 mV$. Si des plages de réglage plus faibles sont nécessaires, l'annulation de la sensibilité peut être réduite en utilisant un potentiomètre de plus faible valeur en conjonction avec des résistances fixes. Par exemple, un réseau constitué d'un potentiomètre de $1 k\Omega$ avec, de part et d'autre, une résistance de $4,7 k\Omega$ procure une plage de réglage de $\pm 280 \mu V$. Pour mesurer la spécification de bruit qui est de $80 nV$ crête-à-crête de l'OP27 sur la gamme de fréquence qui va de $0,1$ à $10 Hz$, les précautions suivantes doivent être observées :

- Le circuit intégré doit respecter un temps de chauffage d'au moins 5 mn. Comme le montre la dérive de la courbe de temps de chauffage, la tension de décalage change typiquement de $4 \mu V$ à cause de l'augmentation de la température de la puce après ce temps de chauffage. Dans l'intervalle de temps de mesure de 10 s, ces températures induisent des effets qui peuvent excéder les dizaines de nV.
- Pour des raisons similaires, le cir-



* R1 & R2 are permanently adjusted at wafer test for minimum offset voltage.



Structure interne

une plus faible absorption diélectrique et peuvent, donc, être utilisées pour des valeurs faibles.

L'OP27 apporte une tension de bruit de 3,2nV/racine carrée de la fréquence en hertz et un courant de bruit de 0,45pA/racine carrée de la fréquence en hertz au circuit dans lequel il est utilisé. Afin de minimiser le bruit en provenance d'autres sources, la résistance R_3 doit avoir la valeur de 100 Ω qui génère une tension de bruit de 1,3nV/racine carrée de la fréquence en hertz. Le bruit s'ajoute aux 3,2nV/racine carrée de la fré-

quence en hertz de l'amplificateur par seulement 0,7 dB. Avec une source de 1 k Ω , le circuit de bruit mesure 63 dB en dessous du niveau de référence de 1mV, non pondéré, dans une bande-passante de bruit de 20 kHz. Le gain est juste en dessous de 100 (ou encore de 40 dB).

Des gains plus faibles peuvent être obtenus en augmentant la valeur de la résistance R_3 , mais des gains supérieures à 40 dB présentent plus d'erreurs d'égalisation à cause de la bande-passante de l'OP27 qui est de 8 MHz.

Ce circuit est capable de très faible distorsion sur sa plage de fonctionnement complète, généralement inférieure à 0,01% à des niveaux qui peuvent aller jusqu'à 7V de valeur efficace.

Avec des niveaux de sortie de 3V, il produit une distorsion harmonique totale inférieure à 0,03% à des fréquences qui peuvent aller jusqu'à 20 kHz. La capacité C_3 et la résistance R_4 forment un simple filtre basse fréquence à -6 dB/octave, avec une fréquence de coupure à 22 Hz. Comme option, la capacité de shunt de commutation C_4 , qui est du type électrolytique non polarisé, filtre les basses fréquences. En plaçant l'action du filtre passe-haut après l'amplificateur, le résultat désirable est la discrimination des composantes de bruit aux basses fréquences qui sont amplifiées par le préamplificateur RIAA et, aussi, contre les troubles en basses fréquences produits par la production des microsillons.

Un préamplificateur pour les enregistrements NAB est similaire au préamplificateur phono RIAA, bien qu'un gain plus important soit typiquement demandé, avec une égalisation qui demande une amplification aux basses fréquences plus importante. Tandis que l'égalisation pour l'enregistrement nécessite un gain plat pour les hautes fréquences au-dessus de 3 kHz, l'amplificateur n'a pas besoin d'être stabilisé pour le gain unité.

L'OP27 est un bon choix car il fournit une grande bande-passante et une importante fréquence de balayage. Pour beaucoup d'applications, les constantes de temps idéales peuvent nécessiter l'ajustage de certaines valeurs pour optimiser la réponse en fréquence dans le cas de performances des têtes de lecture non idéales et pour d'autres facteurs.

Les valeurs du réseau de la configuration établissent un gain de valeur 50 dB à 1 kHz et le gain en régime continu est supérieur à 70 dB. Ainsi, la tension de décalage en sortie pour le pire cas est juste au-dessus de 500mV. Une simple capacité en sortie de 0,47 μ F peut bloquer ce niveau sans affecter la plage dynamique.

La tête d'enregistrement peut être couplée directement à l'entrée de l'amplificateur, bien que le pire cas de polarisation de courant soit de 80nA. Un problème potentiel pour la tête de lecture est présenté par des transitions amplifiées des courants de pola-

